NEW クローズドループステッピングモーターユニット αSTEP アブソリュートセンサ搭載 AZシリーズ AC電源入力

〈関連情報〉
●技術資料 →I-1ページ
●法令・規格→J-2ページ

●法令・規格についての詳細情報は、WEBサイトをご確認ください。

位置決め機能内蔵タイプ　パルス列入力タイプ

新開発のABZOセンサを搭載し、アブソリュート方式の位置決めをバッテリ不要で可能にしました。 先進の位置決めをお求めやすい価格で実現します。

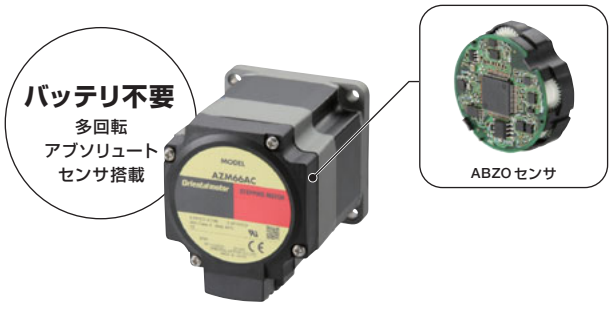
●新開発ABZOセンサ搭載
●外部センサ不要
●復帰時間の短縮
●バッテリ不要
●高信頼性
●省エネルギー
●選べる2タイプのドライバ
　位置決め機能内蔵タイプFLEX／パルス列入力タイプ
●データ設定ソフト**MEXE02**で実現できる簡単操作
●定価74,200円～

FLEX（フレックス）とは
FLEXとは、I/O制御、Modbus（RTU）制御、ネットワークコンバータ経由でのFAネットワーク制御に対応した製品の総称です。
かんたん接続、かんたん制御を可能にし、システム構築のトータルリードタイム短縮を実現します。

■特徴

先進技術がお求めやすい価格で

小型・低コストでバッテリ不要な、機械式アブソリュートセンサを開発しました（特許取得）。
生産性の向上やコスト削減に貢献でき、しかもお求めやすい価格を実現しています。
●定価74,200円～
（モーターとドライバのセット品）



新開発ABZOセンサ

●機械式センサ
複数の歯車で構成される機械式センサを採用しており、個々の歯車の角度を認識することで位置情報を検出しています。 そのため、バッテリが不要です。

●多回転アブソリュート方式
基準となる原点から、モーター軸で±900回転（1800回転分）の絶対位置が検出可能です。

●原点の設定方法
ドライバ表面のスイッチを押すことで簡単に原点を設定でき、ABZOセンサで原点位置を保存します。 また、データ設定ソフト**MEXE02**や外部入力信号からの原点設定も可能です。

外部センサ不要

アブソリュート方式だから原点センサ、リミットセンサといった外部センサが必要ありません。

●コストダウン
センサ費用や配線費用が削減でき、システムコストダウンが図れます。

●省配線
省配線となり、装置設計の自由度がアップします。

●センサ誤動作の影響をうけない
センサの誤動作（金属加工で金属片が舞う環境下やオイルミストが舞う環境下等）やセンサの故障、センサ線の断線といった心配は必要ありません。

●原点復帰精度向上
原点センサ感知のばらつきを気にすることなく原点復帰をおこなえるため、原点の精度を向上できます。

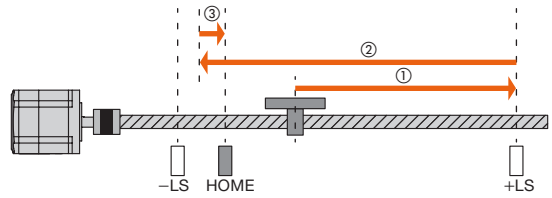
●リミットセンサを取り付けない場合、ドライバのソフトウェアリミットを使用すると、限界値を超える動作を防げます。

復帰時間の短縮①　高速原点復帰

外部センサを用いずに原点復帰が可能なため、センサ感知の仕様を気にせず高速で原点復帰がおこなえ、マシンサイクルの短縮に繋がります。

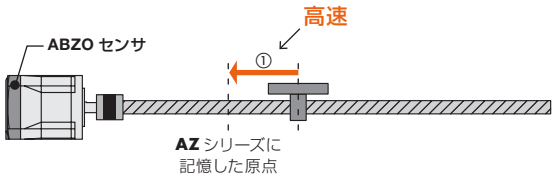
これまでの制御モーターの原点検出

リミットセンサ（±LS）や原点センサ（HOME）を感知しながら、
低速で原点を検出。



AZ シリーズの原点復帰運転

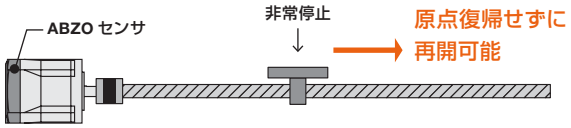
リミットセンサを感知する必要がなく、
ABZO センサにより記憶された原点まで、高速で直接移動。



復帰時間の短縮②　原点復帰不要

位置決め運転中に電源が遮断されても、位置情報は保持されます。しかも位置決め機能内蔵タイプの場合、生産ラインでの非常停止時や停電時からの復旧の際、原点復帰をしなくても位置決め運転を再開できます。

位置決め機能内蔵タイプの場合



商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

バッテリ不要

機械式センサだからバッテリが不要です。
位置情報はABZOセンサで機械的に管理されているため、電源を落としても、モーター／ドライバ間のケーブルを外しても、位置情報を保持できます。

●メンテナンスの削減
バッテリの交換が必要なく、メンテナンスの手間やコストを削減できます。

●自由なドライバの設置
バッテリ交換用のスペース確保も不要なため、ドライバ設置場所の制約がなく、制御盤等のレイアウト設計の自由度が上がります。

●海外輸送も安心
通常のバッテリは自己放電するため、海外出荷といった長期間の装置搬送では注意が必要です。ABZOセンサはバッテリ不要であり、位置情報の保持に期限はありません。 またバッテリを海外に輸出する際の各種規制等も考慮する必要がありません。

●モーター／ドライバ間のケーブルを外しても位置保持
位置情報はABZOセンサ内で保持します。

●位置情報はABZOセンサに保持していますので、仮にモーターを交換する場合、原点の再設定が必要になります。

高信頼性

当社独自の制御方式を採用し、オープンループ制御とクローズドループ制御の良さを合わせもつ高信頼性を備えています。

●急激な負荷変動、急加速でも運転を継続
通常時はパルス指令に同期してオープンループ制御で運転し、小型で高トルクを発生するため加速性・応答性に優れています。 過負荷時には即座にクローズドループによる制御に切り替わり、位置の補正をおこないます。

●万が一の異常時にはアラーム信号を出力
連続した過負荷が加わった場合には、アラーム信号を出力します。また位置決め完了時には、信号を出力します。 このため、高信頼性を備えています。

●チューニング不要
通常時はオープンループ制御で運転するため、ベルト機構やカム、チェーン駆動などの負荷変動がある場合も、ゲイン調整なしで位置決め可能です。

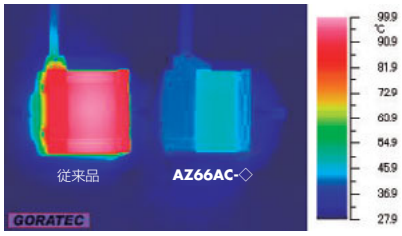
●停止位置を保持
位置決め時にはハンチングなくモーター自身の保持力によって停止するため、低剛性機構で停止時に振動があっては困る用途に最適です。

省エネルギー

高効率によるモーターの発熱低減で、省エネルギーも実現します。

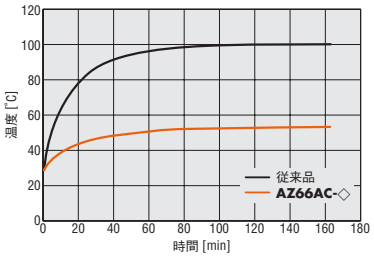
●発熱低減
高効率化により、モーターの大幅な発熱低減を実現しました。

●サーモグラフィーによる温度分布



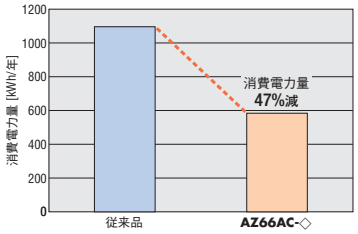
同一条件で運転した場合のイメージです。

●同一条件運転時のモーター外被温度



●省エネルギーにより消費電力量は従来比47%減*（当社比）

●消費電力量



*運転条件
・回転速度 ：1000r/min、負荷率50%
・使用時間 ：24時間運転、365日/年
（運転70%、待機25%、停止5%）

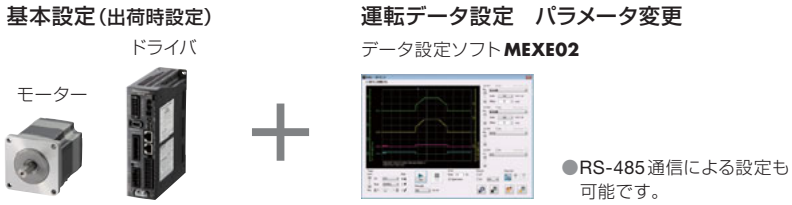
掲載ページ | 特徴 C-70 | システム構成 C-76 | 価格 C-78

システム構成に合わせて選べる2タイプのドライバ

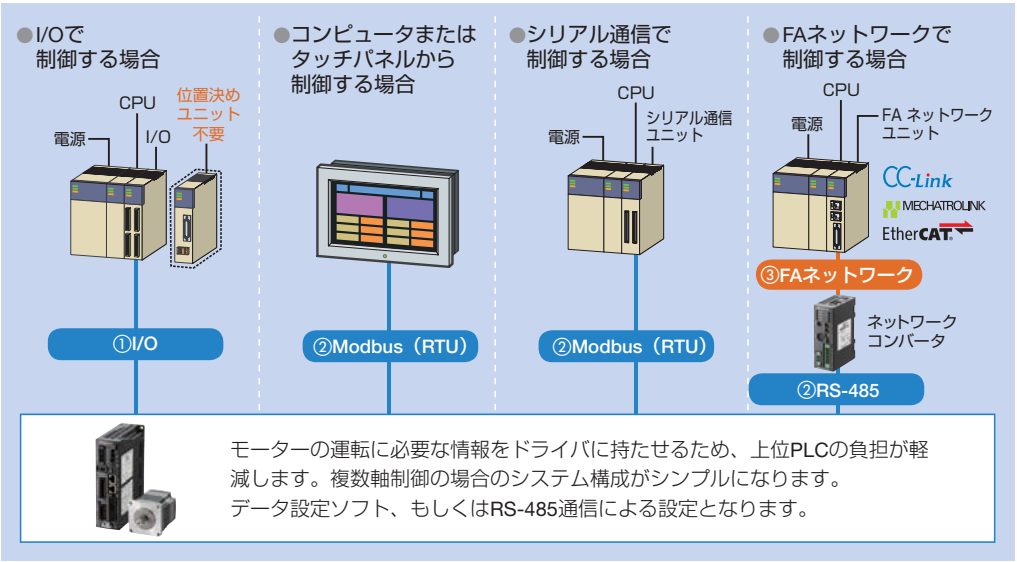
AZシリーズのドライバは、お客様のお使いになる上位システムに合わせて2タイプからお選びいただけます。

●位置決め機能内蔵タイプ FLEX

運転データをドライバに設定し、上位から運転データの選択・実行をするタイプです。上位との接続、制御は①I/O、②Modbus（RTU）／RS-485、③FAネットワークのいずれかでおこないます。



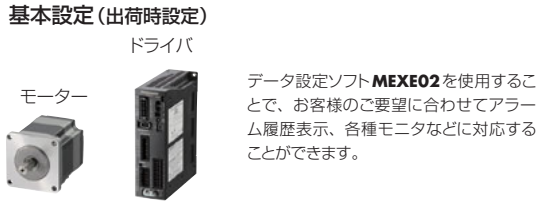
●RS-485通信による設定も可能です。



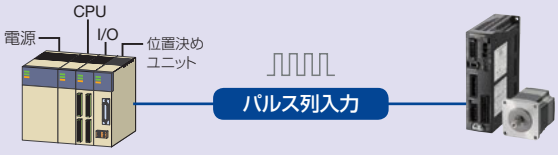
ネットワークコンバータ（別売）を使用することにより、CC-Link通信やMECHATROLINK通信、EtherCAT通信に対応できます。各種通信で運転データやパラメータの設定、運転指令の入力が可能。ご使用のネットワークに柔軟に対応できるため、設計時間の短縮を実現します。

●パルス列入力タイプ

ドライバに対してパルスを入力することで運転実行するタイプです。位置決めユニット（パルス発振器）でモーターコントロールをおこないます。



データ設定ソフト**MEXE02**を使用することで、お客様のご要望に合わせてアラーム履歴表示、各種モニタなどに対応することができます。



●データ設定ソフト**MEXE02**はオリエンタルモーター WEBサイトからダウンロードできます。また、CD-ROMの提供（無料）もおこなっています。

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

データ設定ソフトMEXE02で実現できる簡単操作

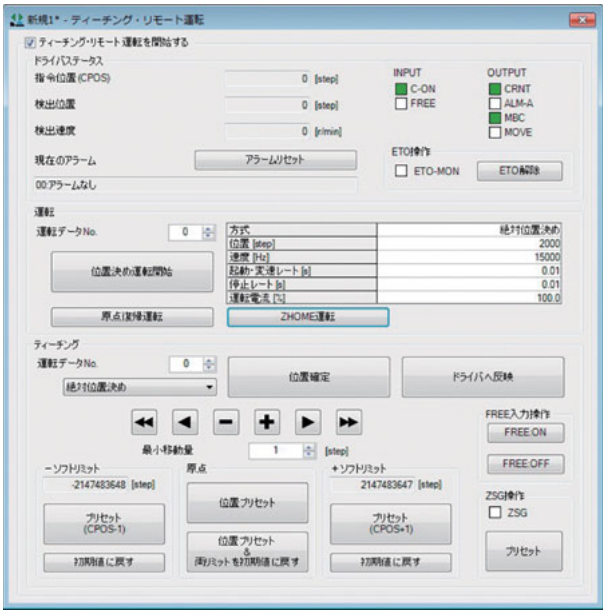
●簡単設定・簡単駆動

◇単位系設定ウィザード

移動量や速度などを、任意の単位で表示・入力するための機能です。表示される画面の指示に従って、簡単に設定できます。

◇ティーチング・リモート運転

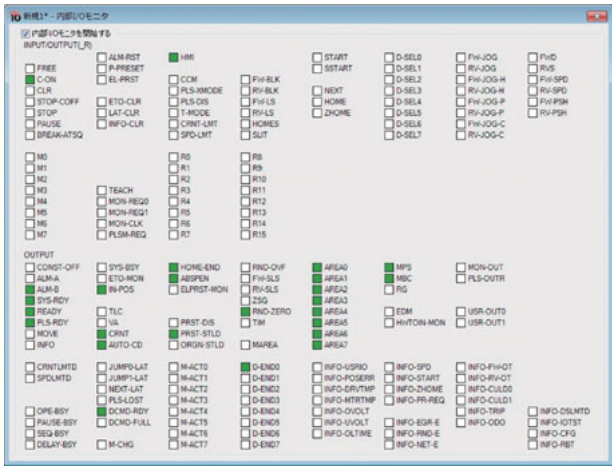
データ設定ソフト上から、簡単に原点設定やモーターを駆動させることが可能です。ティーチングや試運転時などにご使用ください。



●モニタ機能

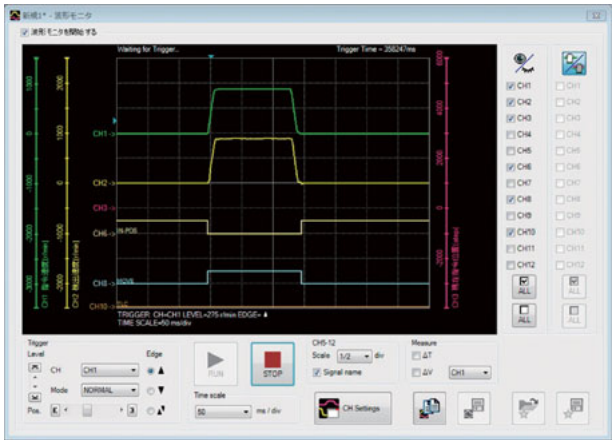
◇I/Oモニタ

ドライバに配線されているI/Oの状態が、コンピュータ上で確認できます。配線後のI/Oチェックや、動作時のI/Oチェックにご使用ください。



◇波形モニタ

オシロスコープのようなイメージで、モーターの運転状態（指令速度、フィードバック速度など）を確認することができます。装置の立ち上げや調整時などにご使用ください。



◇アラームモニタ

異常が発生したときに、異常の内容と対処方法が確認できます。対処方法が確認できるので、スムーズに異常対応ができます。

●マルチモニタリング対応のため、モニタしながらリモート運転をおこなったり、ティーチングすることができます。

掲載ページ | 特徴 C-70 | システム構成 C-76 | 価格 C-78

■モーターラインアップ

●標準タイプ・ギヤードタイプの種類と特徴

	タイプ	特徴	許容トルク・瞬時最大トルク [N·m]	バックラッシ [arcmin]	基本分解能 [°/パルス]	出力軸回転速度 [r/min]
	標準タイプ	·AZシリーズの基本モデルです。	励磁最大静止トルク 2	——	0.36	4500
バックラッシレス	**TS**ギヤードタイプ（平歯車機構）	·低減速比が充実、高速運転 ·減速比の種類 3.6、7.2、10、20、30	許容トルク／瞬時最大トルク 6 10	10	0.012	833
バックラッシレス	**PS**ギヤードタイプ（遊星歯車機構）	·許容トルク/瞬時最大トルクが大きい ·角度割り出しに便利な減速比をラインアップ ·センターシャフト ·減速比の種類 5、7.2、10、25、36、50	許容トルク＼瞬時最大トルク 8 20	7	0.0072	600
ノンバックラッシ	**HPG**ギヤードタイプ（ハーモニックプラネタリ）	·高精度位置決め ·許容トルク/瞬時最大トルクが大きい ·センターシャフト ·減速比の種類 5、9、15	許容トルク＼瞬時最大トルク 9 19	3	0.024	900
ノンバックラッシ	ハーモニックギヤードタイプ（ハーモニックドライブ）	·高精度位置決め ·許容トルク/瞬時最大トルクが大きい ·高減速比、高分解能 ·センターシャフト ·減速比の種類 50、100	許容トルク＼瞬時最大トルク 10 36	0	0.0036	70

ご注意

●上記の値は各タイプの違いを把握するための参考としてご覧ください。モーターの取付角寸法、減速比によって変わってきます。

●ハーモニックプラネタリ、ハーモニックドライブおよび HD SYSTEMS は、株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標または商標です。

●ドライバとモーターの種類

ドライバタイプ		モーターター イプ	取付角寸法	電磁ブレーキ付	電源入力
位置決め機能内蔵タイプ FLEX	パルス列入力タイプ	標準タイプ	42mm 60mm	●	単相100-120V 単相/三相200-240V
		TSギヤードタイプ **PS**ギヤードタイプ **HPG**ギヤードタイプ ハーモニックギヤードタイプ	42mm* 60mm	–	

*HPGギヤードタイプは40mm

ステッピングモーターのバリエーションとして、ギヤを組み合わせたギヤードモーターをご用意しています。
各ギヤードモーターの中から、トルク、精度（バックラッシ）や価格を考慮して、最適なタイプを選択いただけます。

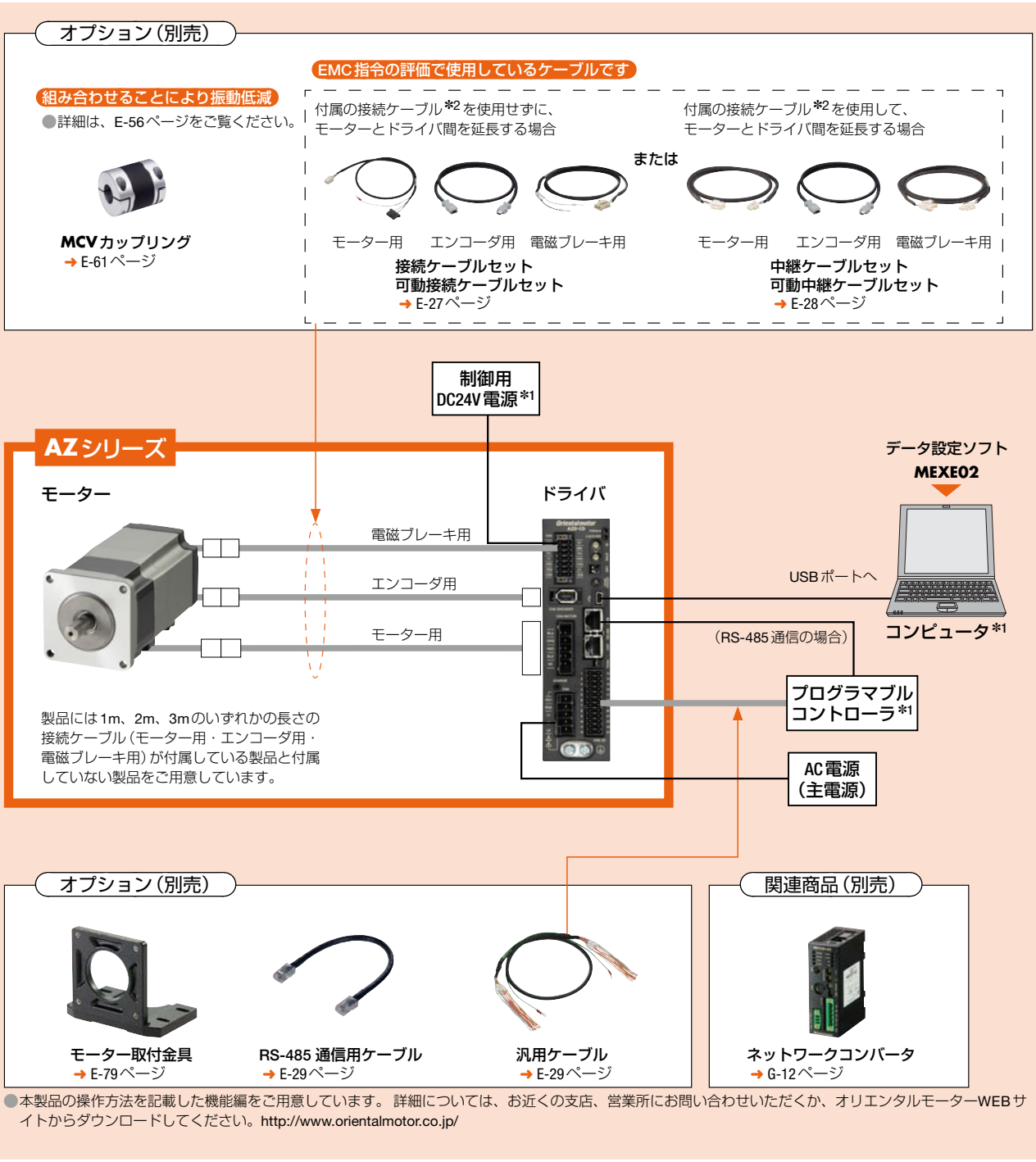
商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相·5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

■システム構成

●位置決め機能内蔵タイプ 標準タイプ電磁ブレーキ付の場合

I/O制御または、RS-485通信で使用した場合の構成例です。

*1 お客様にてご用意ください。
*2 接続ケーブルが付属している製品のみ。



●本製品の操作方法を記載した機能編をご用意しています。詳細については、お近くの支店、営業所にお問い合わせいただくか、オリエンタルモーターWEBサイトからダウンロードしてください。http://www.orientalmotor.co.jp/

●システム構成価格例

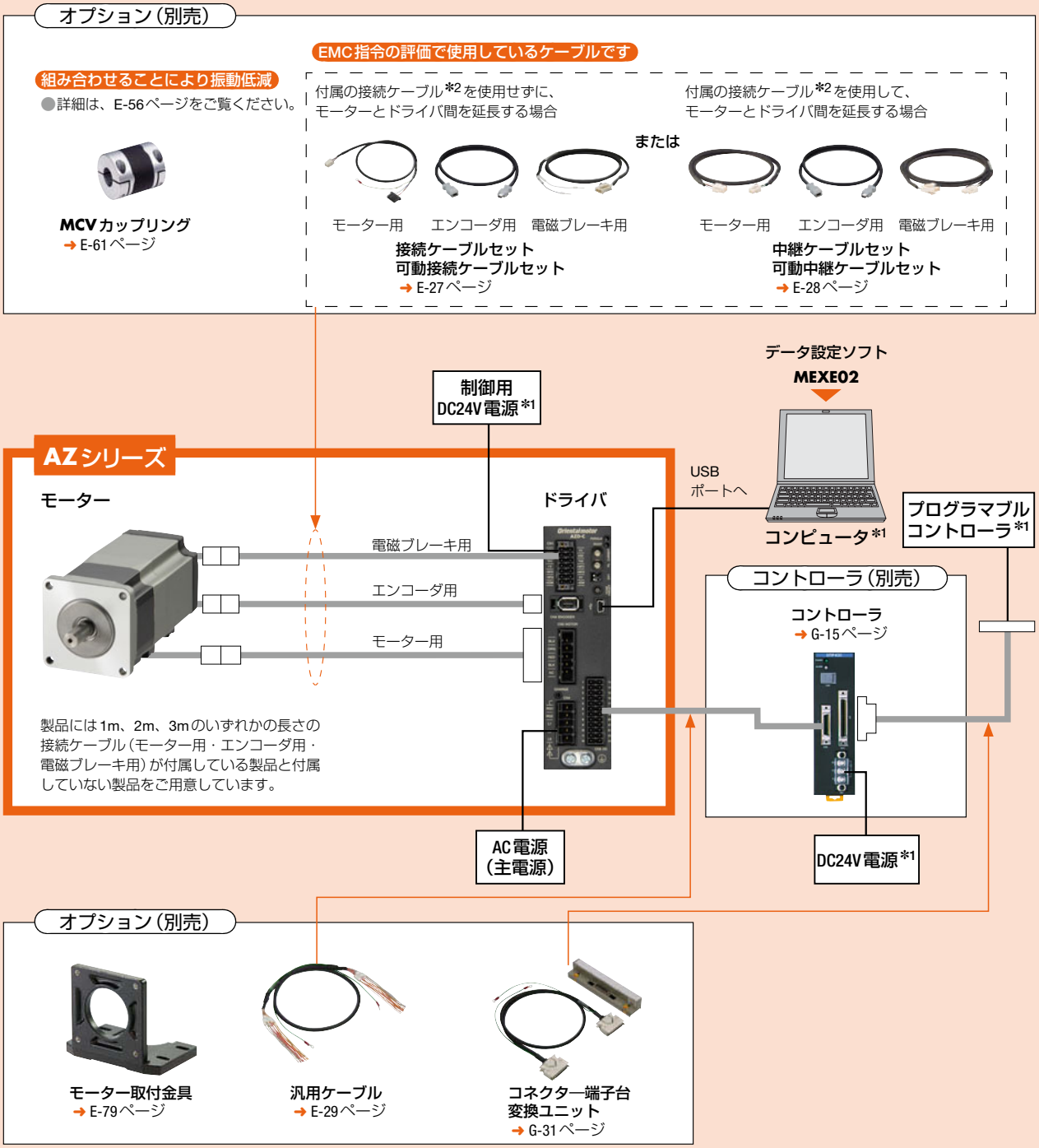
AZシリーズ		別売		
		モーター取付金具	フレキシブルカップリング	汎用ケーブル（1m）
AZ66MCD-3	＋	PAL2P-5	MCV251010	CC16D010B-1
105,000円		1,100円	3,850円	2,000円

●上記システム構成は一例です。 他の組み合わせもございます。

●パルス列入力タイプ 標準タイプ電磁ブレーキ付の場合

コントローラ**EMP400**シリーズを使用した1軸のシステム構成例です。

*1 お客様にてご用意ください。
*2 接続ケーブルが付属している製品のみ。



●本製品の操作方法を記載した機能編をご用意しています。詳細については、お近くの支店、営業所にお問い合わせいただくか、オリエンタルモーターWEBサイトからダウンロードしてください。http://www.orientalmotor.co.jp/

●システム構成価格例

AZシリーズ		別売				
		コントローラ	モーター取付金具	フレキシブルカップリング	汎用ケーブル（1m）	コネクター端子台変換ユニット（1m）
AZ66MC-3	＋	EMP401-1	PAL2P-5	MCV251010	CC16D010B-1	CC50T10E
100,000円		37,000円	1,100円	3,850円	2,000円	16,500円

●上記システム構成は一例です。他の組み合わせもございます。

仕様・特性 C-80 | 一般仕様 C-87 | 外形図 C-89 | 接続 C-96 | 組み合わせ一覧 C-106

■品名の見方

●標準タイプ

AZ 6 6 A C D - 1

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑩

●各種ギヤードタイプ

AZ 6 6 A C D - HP 15 F - 1

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

①	シリーズ名	**AZ**：**AZ**シリーズ
②	モーター取付角寸法	**4**：42mm（**HPG**ギヤードタイプは40mm） **6**：60mm
③	モーターケース長さ	
④	形状	**A**：片軸シャフト　**M**：電磁ブレーキ付
⑤	電源入力	**A**：単相100-120V **C**：単相／三相200-240V
⑥	ドライバ種類	**D**：位置決め機能内蔵タイプ なし：パルス列入力タイプ
⑦	ギヤ種類	**TS**：**TS**ギヤードタイプ **PS**：**PS**ギヤードタイプ **HP**：**HPG**ギヤードタイプ **HS**：ハーモニックギヤードタイプ
⑧	減速比	
⑨	出力軸タイプ*	なし：シャフト出力　**F**：フランジ出力
⑩	接続ケーブル	数字：付属の接続ケーブル長さ **1**：1m　**2**：2m　**3**：3m なし：接続ケーブルは付属していません

＊**HPG**ギヤードタイプのみ

■種類と価格

●接続ケーブル付属：モーター、ドライバ、接続ケーブルを含んだ価格です。
●接続ケーブルなし：モーター、ドライバを含んだ価格です。

●位置決め機能内蔵タイプ

◇標準タイプ

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46A□D-◇	82,200円	79,200円
AZ66A□D-◇	87,000円	84,000円
AZ69A□D-◇	87,500円	84,500円

◇標準タイプ電磁ブレーキ付

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46M□D-◇	96,200円	93,200円
AZ66M□D-◇	105,000円	102,000円
AZ69M□D-◇	105,500円	102,500円

◇TSギヤードタイプ

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46A□D-TS3.6-◇	94,000円	91,000円
AZ46A□D-TS7.2-◇	94,000円	91,000円
AZ46A□D-TS10-◇	95,400円	92,400円
AZ46A□D-TS20-◇	95,400円	92,400円
AZ46A□D-TS30-◇	95,400円	92,400円
AZ66A□D-TS3.6-◇	100,900円	97,900円
AZ66A□D-TS7.2-◇	100,900円	97,900円
AZ66A□D-TS10-◇	102,300円	99,300円
AZ66A□D-TS20-◇	102,300円	99,300円
AZ66A□D-TS30-◇	102,300円	99,300円

◇PSギヤードタイプ

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46A□D-PS5-◇	105,200円	102,200円
AZ46A□D-PS7.2-◇	105,200円	102,200円
AZ46A□D-PS10-◇	105,200円	102,200円
AZ46A□D-PS25-◇	110,200円	107,200円
AZ46A□D-PS36-◇	110,200円	107,200円
AZ46A□D-PS50-◇	110,200円	107,200円
AZ66A□D-PS5-◇	115,000円	112,000円
AZ66A□D-PS7.2-◇	115,000円	112,000円
AZ66A□D-PS10-◇	115,000円	112,000円
AZ66A□D-PS25-◇	122,000円	119,000円
AZ66A□D-PS36-◇	122,000円	119,000円
AZ66A□D-PS50-◇	122,000円	119,000円

◇HPGギヤードタイプ

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46A□D-HP5-◇	114,200円	111,200円
AZ46A□D-HP5F-◇	113,200円	110,200円
AZ46A□D-HP9-◇	114,200円	111,200円
AZ46A□D-HP9F-◇	113,200円	110,200円
AZ66A□D-HP5-◇	135,000円	132,000円
AZ66A□D-HP5F-◇	133,500円	130,500円
AZ66A□D-HP15-◇	149,700円	146,700円
AZ66A□D-HP15F-◇	148,200円	145,200円

◇ハーモニックギヤードタイプ

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46A□D-HS50-◇	134,700円	131,700円
AZ46A□D-HS100-◇	134,700円	131,700円
AZ66A□D-HS50-◇	162,500円	159,500円
AZ66A□D-HS100-◇	162,500円	159,500円

●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

製品には、次のものが含まれています。

モーター、平行キー*1、モーター取付用ねじ*2、ドライバ、モーター用ケーブル*3、エンコーダ用ケーブル*3、電磁ブレーキ用ケーブル（電磁ブレーキ付のみ）*3、ドライバ用コネクター式、取扱説明書

*1 出力軸にキーみぞ加工のあるもののみ。
*2 **TS**ギヤードタイプ取付角寸法60mmのみ。
*3 接続ケーブルが付属している製品のみです。次の場合はオプション（別売）のケーブルを別途お買い求めください。
・可動ケーブルを使用するとき
・3mよりも長いケーブルを使用するとき
・ケーブルが添付されていない製品を購入したとき

ご注意

●モーターから出ているモーターケーブルおよび電磁ブレーキケーブルは、ドライバに直接接続できません。ドライバに接続する場合は、オプション（別売）の接続ケーブルまたは製品に付属している接続ケーブル（接続ケーブルが付属している製品の場合）をお使いください。

掲載ページ | 特徴 C-70 | システム構成 C-76 | 価格 C-78

●パルス列入力タイプ

◇標準タイプ

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46A□-◇	77,200円	74,200円
AZ66A□-◇	82,000円	79,000円
AZ69A□-◇	82,500円	79,500円

◇標準タイプ電磁ブレーキ付

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46M□-◇	91,200円	88,200円
AZ66M□-◇	100,000円	97,000円
AZ69M□-◇	100,500円	97,500円

◇TSギヤードタイプ

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46A□-TS3.6-◇	89,000円	86,000円
AZ46A□-TS7.2-◇	89,000円	86,000円
AZ46A□-TS10-◇	90,400円	87,400円
AZ46A□-TS20-◇	90,400円	87,400円
AZ46A□-TS30-◇	90,400円	87,400円
AZ66A□-TS3.6-◇	95,900円	92,900円
AZ66A□-TS7.2-◇	95,900円	92,900円
AZ66A□-TS10-◇	97,300円	94,300円
AZ66A□-TS20-◇	97,300円	94,300円
AZ66A□-TS30-◇	97,300円	94,300円

◇PSギヤードタイプ

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46A□-PS5-◇	100,200円	97,200円
AZ46A□-PS7.2-◇	100,200円	97,200円
AZ46A□-PS10-◇	100,200円	97,200円
AZ46A□-PS25-◇	105,200円	102,200円
AZ46A□-PS36-◇	105,200円	102,200円
AZ46A□-PS50-◇	105,200円	102,200円
AZ66A□-PS5-◇	110,000円	107,000円
AZ66A□-PS7.2-◇	110,000円	107,000円
AZ66A□-PS10-◇	110,000円	107,000円
AZ66A□-PS25-◇	117,000円	114,000円
AZ66A□-PS36-◇	117,000円	114,000円
AZ66A□-PS50-◇	117,000円	114,000円

◇HPGギヤードタイプ

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46A□-HP5-◇	109,200円	106,200円
AZ46A□-HP5F-◇	108,200円	105,200円
AZ46A□-HP9-◇	109,200円	106,200円
AZ46A□-HP9F-◇	108,200円	105,200円
AZ66A□-HP5-◇	130,000円	127,000円
AZ66A□-HP5F-◇	128,500円	125,500円
AZ66A□-HP15-◇	144,700円	141,700円
AZ66A□-HP15F-◇	143,200円	140,200円

◇ハーモニックギヤードタイプ

品名	定価	
	接続ケーブル付属（1m、2m、3m）	接続ケーブルなし
AZ46A□-HS50-◇	129,700円	126,700円
AZ46A□-HS100-◇	129,700円	126,700円
AZ66A□-HS50-◇	157,500円	154,500円
AZ66A□-HS100-◇	157,500円	154,500円

●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。 接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-◇**はありません。

製品には、次のものが含まれています。
モーター、平行キー*1、モーター取付用ねじ*2、ドライバ、モーター用ケーブル*3、エンコーダ用ケーブル*3、電磁ブレーキ用ケーブル（電磁ブレーキ付のみ）*3、ドライバ用コネクター式、取扱説明書
*1 出力軸にキーみぞ加工のあるもののみ。
*2 **TS**ギヤードタイプ取付角寸法60mmのみ。
*3 接続ケーブルが付属している製品のみです。 次の場合はオプション（別売）のケーブルを別途お買い求めください。
・可動ケーブルを使用するとき
・3mよりも長いケーブルを使用するとき
・ケーブルが添付されていない製品を購入したとき

ご注意

●モーターから出ているモーターケーブルおよび電磁ブレーキケーブルは、ドライバに直接接続できません。 ドライバに接続する場合は、オプション（別売）の接続ケーブルまたは製品に付属している接続ケーブル（接続ケーブルが付属している製品の場合）をお使いください。

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

標準タイプ 取付角寸法42mm、60mm
標準タイプ電磁ブレーキ付 取付角寸法42mm、60mm

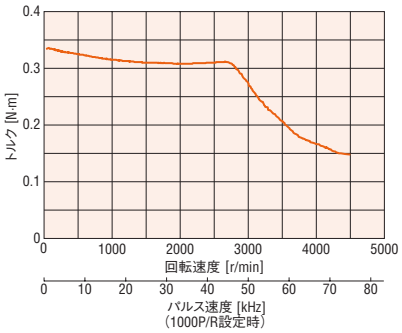
■仕様

品名	位置決め機能内蔵	AZ46□□D-◇	AZ66□□D-◇	AZ69□□D-◇
	パルス列入力	AZ46□□-◇	AZ66□□-◇	AZ69□□-◇
励磁最大静止トルク	N·m	0.3	1.2	2
停止時保持トルク	通電時 N·m	0.15	0.6	1
	電磁ブレーキ N·m	0.15	0.6	1
ローター慣性モーメント	J: kg·m^2	55×10^{-7} (71×10^{-7})*1	370×10^{-7} (530×10^{-7})*1	740×10^{-7} (900×10^{-7})*1
分解能	1000P/R 設定時	0.36°／パルス		
電源入力 電圧・周波数		単相100-120V、単相／三相200-240V −15～+6% 50/60Hz		
電源入力 入力電流 A	単相100-120V	2.7	3.8	5.4
	単相200-240V	1.7	2.3	3.3
	三相200-240V	1.0	1.4	2.0
制御電源		DC24V ±5%*2 0.25A (0.33A)*1	DC24V ±5%*2 0.25A (0.5A)*1	

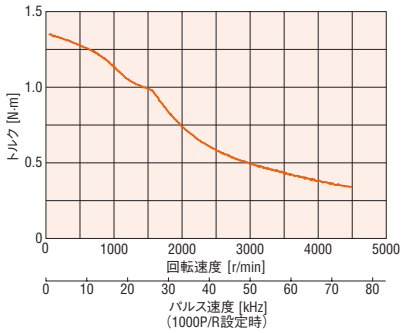
●品名中の□には、形状を表す**A**（片軸シャフト）または**M**（電磁ブレーキ付）が入ります。
品名中の■には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。
*1（ ）内は、電磁ブレーキ付の仕様です。
*2 電磁ブレーキ付は、オプション（別売）のケーブルで20m延長した場合、DC24V±4%の仕様になります。

■回転速度―トルク特性（参考値）

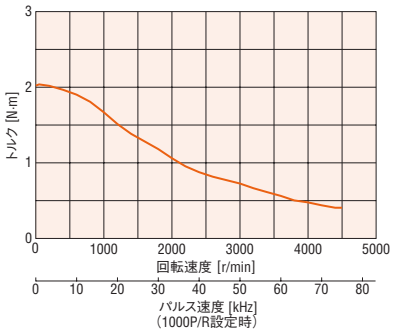
AZ46



AZ66



AZ69



ご注意
●回転速度―トルク特性は、当社測定条件によるデータです。条件が変化すると、特性が変化する場合があります。
●駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。ABZOセンサを保護するため、モーターケース温度は80°C以下でお使いください。
（UL規格取得時は、モーター部の耐熱クラスはA種のため75°C以下となります。）

掲載ページ 特徴 C-70 システム構成 C-76 価格 C-78

TSギヤードタイプ 取付角寸法42mm

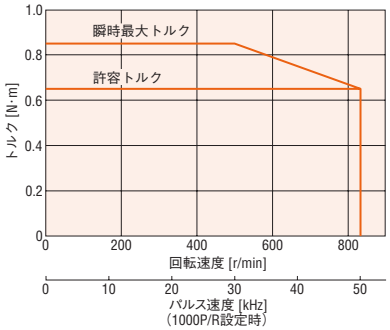
■仕様

品名	位置決め機能内蔵 / パルス列入力	AZ46A□D-TS3.6-◇ / AZ46A□-TS3.6-◇	AZ46A□D-TS7.2-◇ / AZ46A□-TS7.2-◇	AZ46A□D-TS10-◇ / AZ46A□-TS10-◇	AZ46A□D-TS20-◇ / AZ46A□-TS20-◇	AZ46A□D-TS30-◇ / AZ46A□-TS30-◇
励磁最大静止トルク	N·m	0.65	1.2	1.7	2	2.3
ローター慣性モーメント	J:kg·m^2	55×10^{-7}				
減速比		3.6	7.2	10	20	30
分解能	1000P/R 設定時	0.1°／パルス	0.05°／パルス	0.036°／パルス	0.018°／パルス	0.012°／パルス
許容トルク	N·m	0.65	1.2	1.7	2	2.3
瞬時最大トルク	N·m	0.85	1.6	2	3	
停止時保持トルク	N·m	0.54	1	1.5	1.9	2.2
速度範囲	r/min	0～833	0～416	0～300	0～150	0～100
バックラッシ	arcmin	45(0.75°)	25(0.42°)		15(0.25°)	
電源入力 電圧・周波数		単相100-120V、単相／三相200-240V −15～+6% 50/60Hz				
電源入力 入力電流 A	単相100-120V	2.7				
	単相200-240V	1.7				
	三相200-240V	1.0				
制御電源		DC24V ±5% 0.25A				

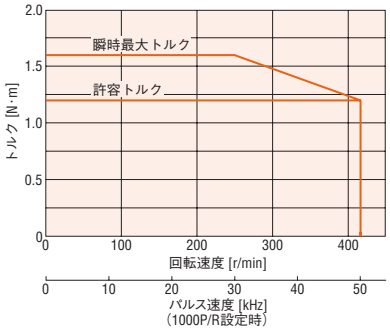
●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

■回転速度—トルク特性（参考値）

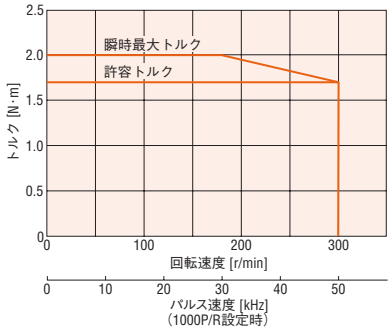
AZ46 減速比3.6



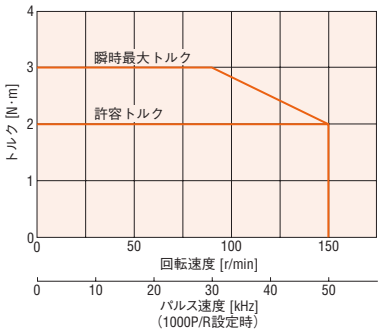
AZ46 減速比7.2



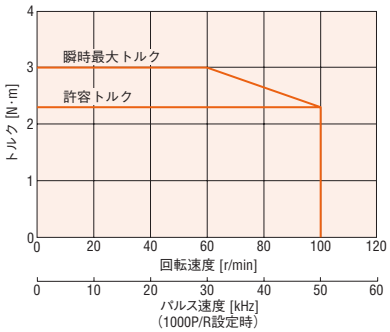
AZ46 減速比10



AZ46 減速比20



AZ46 減速比30



ご注意

●回転速度—トルク特性は、当社測定条件によるデータです。条件が変化すると、特性が変化する場合があります。
●駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。ABZOセンサを保護するため、モーターケース温度は80℃以下でお使いください。
（UL規格取得時は、モーター部の耐熱クラスはA種のため75℃以下となります。）

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー一体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

TSギヤードタイプ 取付角寸法60mm

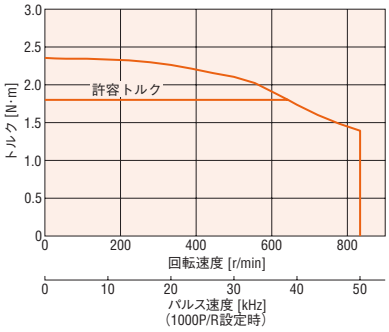
■仕様

品名	位置決め機能内蔵	AZ66A□D-TS3.6-◇	AZ66A□D-TS7.2-◇	AZ66A□D-TS10-◇	AZ66A□D-TS20-◇	AZ66A□D-TS30-◇
	パルス列入力	AZ66A□-TS3.6-◇	AZ66A□-TS7.2-◇	AZ66A□-TS10-◇	AZ66A□-TS20-◇	AZ66A□-TS30-◇
励磁最大静止トルク	N·m	1.8	3	4	5	6
ローター慣性モーメント	J: kg·m^2	370×10^{-7}				
減速比		3.6	7.2	10	20	30
分解能	1000P/R 設定時	0.1°／パルス	0.05°／パルス	0.036°／パルス	0.018°／パルス	0.012°／パルス
許容トルク	N·m	1.8	3	4	5	6
瞬時最大トルク*	N·m	*	4.5	6	8	10
停止時保持トルク	N·m	1.3	2.6	3.7	5	6
速度範囲	r/min	0～833	0～416	0～300	0～150	0～100
バックラッシ	arcmin	35(0.59°)	15(0.25°)		10(0.17°)	
電源入力 電圧・周波数		単相100-120V、単相／三相200-240V −15～+6% 50/60Hz				
電源入力 入力電流 A	単相100-120V	3.8				
	単相200-240V	2.3				
	三相200-240V	1.4				
制御電源		DC24V ±5% 0.25A				

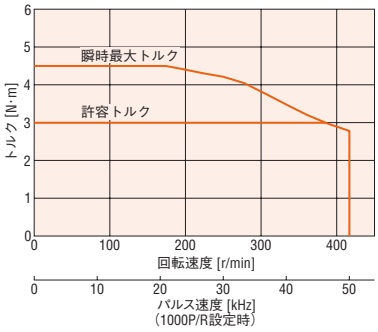
* ギヤードモーターとしての出力トルクは、回転速度―トルク特性をご覧ください。
●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

■回転速度―トルク特性（参考値）

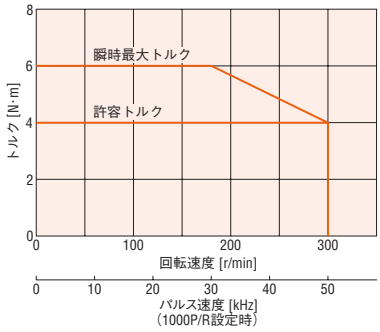
AZ66 減速比3.6



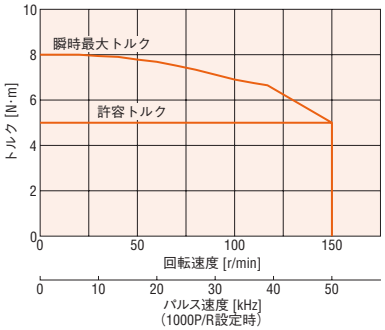
AZ66 減速比7.2



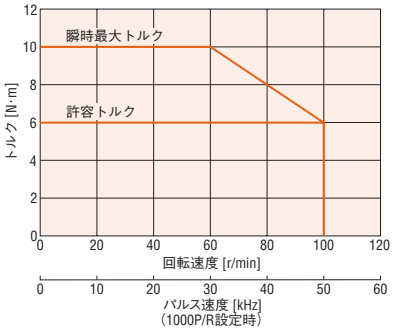
AZ66 減速比10



AZ66 減速比20



AZ66 減速比30



ご注意
●回転速度―トルク特性は、当社測定条件によるデータです。条件が変化すると、特性が変化する場合があります。
●駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。ABZOセンサを保護するため、モーターケース温度は80°C以下でお使いください。
（UL規格取得時は、モーター部の耐熱クラスはA種のため75°C以下となります。）

PSギヤードタイプ 取付角寸法42mm

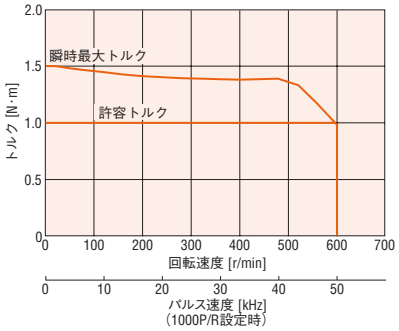
■仕様

品名	位置決め機能内蔵	AZ46A□D-PS5-◇	AZ46A□D-PS7.2-◇	AZ46A□D-PS10-◇	AZ46A□D-PS25-◇	AZ46A□D-PS36-◇	AZ46A□D-PS50-◇
	パルス列入力	AZ46A□-PS5-◇	AZ46A□-PS7.2-◇	AZ46A□-PS10-◇	AZ46A□-PS25-◇	AZ46A□-PS36-◇	AZ46A□-PS50-◇
励磁最大静止トルク	N·m	1	1.5		2.5	3	
ローター慣性モーメント	J: kg·m^2	55×10^{-7}					
減速比		5	7.2	10	25	36	50
分解能	1000P/R 設定時	0.072°／パルス	0.05°／パルス	0.036°／パルス	0.0144°／パルス	0.01°／パルス	0.0072°／パルス
許容トルク	N·m	1	1.5		2.5	3	
瞬時最大トルク	N·m	1.5	2		6		
停止時保持トルク	N·m	0.75	1	1.5	2.5	3	
速度範囲	r/min	0～600	0～416	0～300	0～120	0～83	0～60
バックラッシ	arcmin	15(0.25°)					
電源入力 電圧・周波数		単相100-120V、単相／三相200-240V −15～+6% 50/60Hz					
電源入力 入力電流 A	単相100-120V	2.7					
	単相200-240V	1.7					
	三相200-240V	1.0					
制御電源		DC24V ±5% 0.25A					

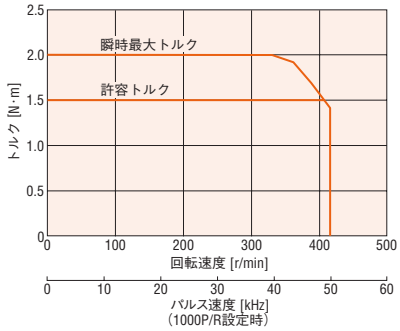
●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

■回転速度—トルク特性（参考値）

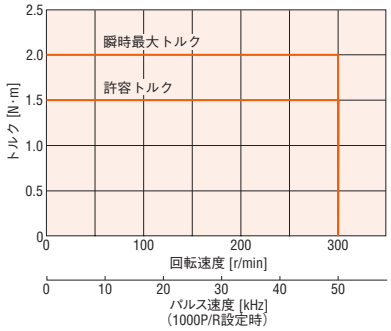
AZ46 減速比5



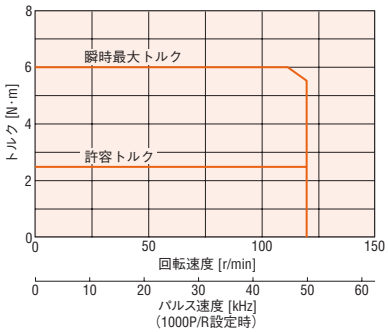
AZ46 減速比7.2



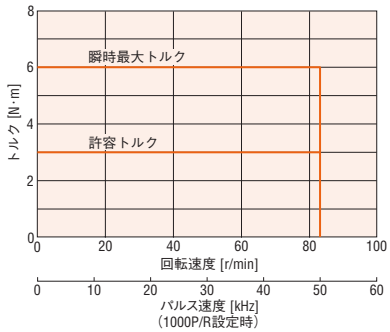
AZ46 減速比10



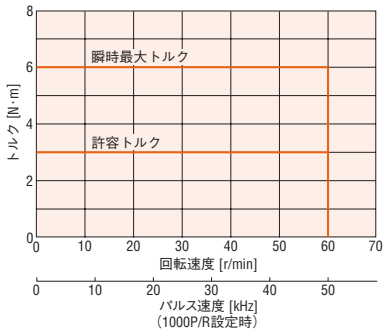
AZ46 減速比25



AZ46 減速比36



AZ46 減速比50



ご注意

●回転速度—トルク特性は、当社測定条件によるデータです。条件が変化すると、特性が変化する場合があります。
●駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。ABZOセンサを保護するため、モーターケース温度は80℃以下でお使いください。
（UL規格取得時は、モーター部の耐熱クラスはA種のため75℃以下となります。）

仕様・特性 C-80 | 一般仕様 C-87 | 外形図 C-89 | 接続 C-96 | 組み合わせ一覧 C-106

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー一体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

PSギヤードタイプ 取付角寸法60mm

■仕様

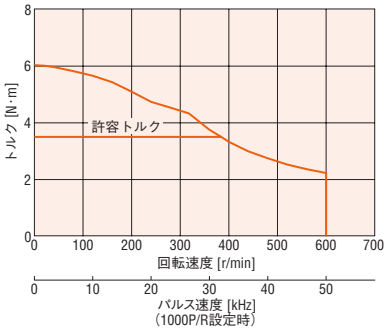
品名	位置決め機能内蔵	AZ66A□D-PS5-◇	AZ66A□D-PS7.2-◇	AZ66A□D-PS10-◇	AZ66A□D-PS25-◇	AZ66A□D-PS36-◇	AZ66A□D-PS50-◇
	パルス列入力	AZ66A□-PS5-◇	AZ66A□-PS7.2-◇	AZ66A□-PS10-◇	AZ66A□-PS25-◇	AZ66A□-PS36-◇	AZ66A□-PS50-◇
励磁最大静止トルク	N·m	3.5	4	5	8		
ローター慣性モーメント	J: kg·m²	370×10⁻⁷					
減速比		5	7.2	10	25	36	50
分解能	1000P/R 設定時	0.072°／パルス	0.05°／パルス	0.036°／パルス	0.0144°／パルス	0.01°／パルス	0.0072°／パルス
許容トルク	N·m	3.5	4	5	8		
瞬時最大トルク*	N·m	*	*	11	16	20	
停止時保持トルク	N·m	3	4	5	8		
速度範囲	r/min	0～600	0～416	0～300	0～120	0～83	0～60
バックラッシ	arcmin	7(0.12°)			9(0.15°)		
電源入力 電圧・周波数		単相100-120V、単相／三相200-240V −15～+6% 50/60Hz					
電源入力 入力電流 A	単相100-120V	3.8					
	単相200-240V	2.3					
	三相200-240V	1.4					
制御電源		DC24V ±5% 0.25A					

* ギヤードモーターとしての出力トルクは、回転速度―トルク特性をご覧ください。

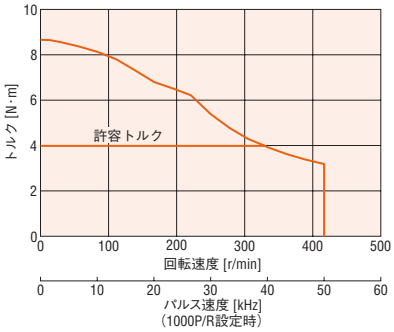
●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

■回転速度―トルク特性（参考値）

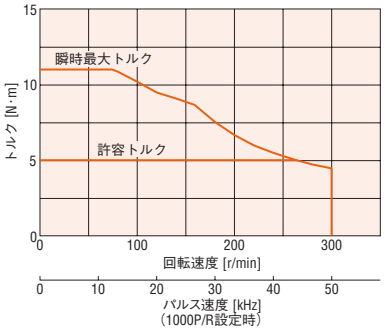
AZ66 減速比5



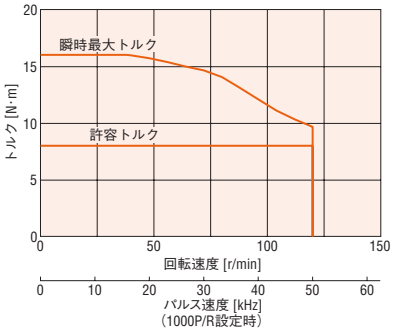
AZ66 減速比7.2



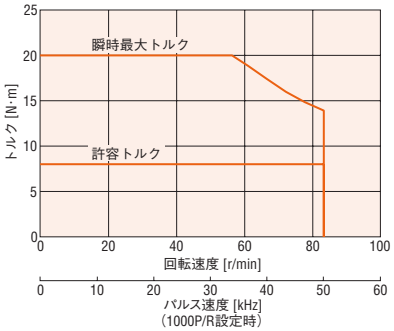
AZ66 減速比10



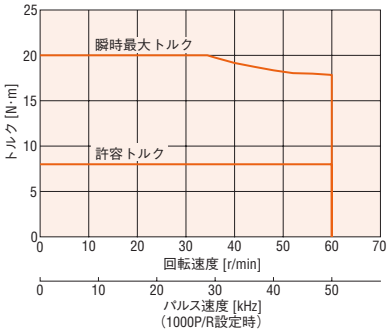
AZ66 減速比25



AZ66 減速比36



AZ66 減速比50



ご注意

●回転速度―トルク特性は、当社測定条件によるデータです。条件が変化すると、特性が変化する場合があります。
●駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。ABZOセンサを保護するため、モーターケース温度は80℃以下でお使いください。
（UL規格取得時は、モーター部の耐熱クラスはA種のため75℃以下となります。）

HPGギヤードタイプ 取付角寸法40mm、60mm

■仕様

品名	位置決め機能内蔵 / パルス列入力	AZ46A□D-HP5■-◇ / AZ46A□-HP5■-◇	AZ46A□D-HP9■-◇ / AZ46A□-HP9■-◇	AZ66A□D-HP5■-◇ / AZ66A□-HP5■-◇	AZ66A□D-HP15■-◇ / AZ66A□-HP15■-◇
励磁最大静止トルク	N·m	1.5	2.5	5.9	9
ローター慣性モーメント	J: kg·m^2	55×10^{-7}		370×10^{-7}	
慣性モーメント*1	J: kg·m^2	5.8×10^{-7} (4.2×10^{-7})	3.4×10^{-7} (2.9×10^{-7})	92×10^{-7} (86×10^{-7})	78×10^{-7} (77×10^{-7})
減速比		5	9	5	15
分解能	1000P/R 設定時	0.072°／パルス	0.04°／パルス	0.072°／パルス	0.024°／パルス
許容トルク*	N·m	*	2.5	5.9	9
瞬時最大トルク*	N·m	*	*	*	*
停止時保持トルク	N·m	0.75	1.35	3	9
速度範囲	r/min	0~900	0~500	0~900	0~300
バックラッシ	arcmin	3(0.05°)			
電源入力 電圧・周波数		単相100-120V、単相／三相200-240V −15~+6% 50/60Hz			
電源入力 入力電流 A	単相100-120V	2.7		3.8	
	単相200-240V	1.7		2.3	
	三相200-240V	1.0		1.4	
制御電源		DC24V ±5% 0.25A			
出力フランジ面振れ*2	mm	0.02			
出力フランジ内(外)径振れ*2	mm	0.03		0.04	

*ギヤードモーターとしての出力トルクは、回転速度―トルク特性をご覧ください。

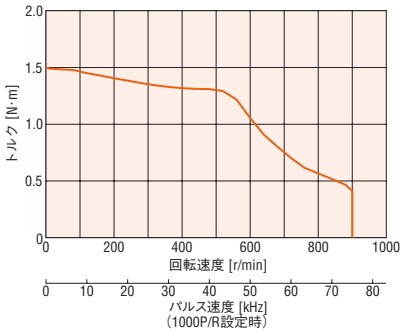
●品名中の□には、電源入力を表す**A**(単相100-120V)または**C**(単相／三相200-240V)が入ります。
品名中の■には、フランジ出力タイプの場合**F**が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**(1m)、**2**(2m)、**3**(3m)のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

*1 ギヤ部の内部の慣性モーメントをモーター軸に換算した値です。( )内はフランジ出力タイプの値です。

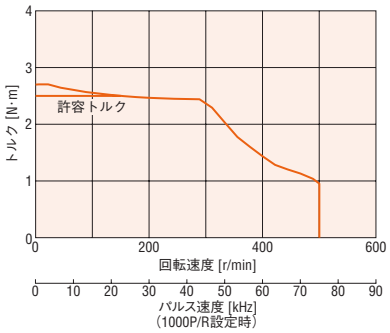
*2 フランジ出力タイプの仕様です。

■回転速度―トルク特性(参考値)

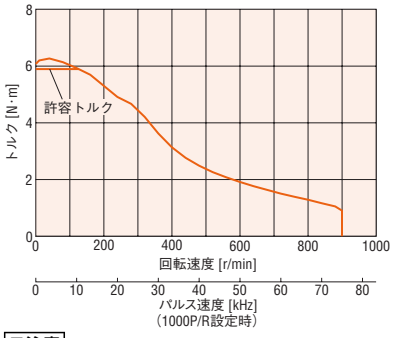
AZ46 減速比**5**



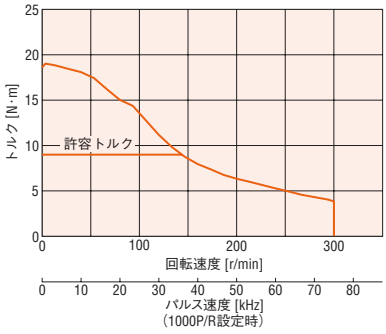
AZ46 減速比**9**



AZ66 減速比**5**



AZ66 減速比**15**



ご注意

●回転速度―トルク特性は、当社測定条件によるデータです。条件が変化すると、特性が変化する場合があります。

●駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。ABZOセンサを保護するため、モーターケース温度は80°C以下でお使いください。
(UL規格取得時は、モーター部の耐熱クラスはA種のため75°C以下となります。)

商品体系概要
ステッピングモーターユニットAC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニットDC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

ハーモニックギヤードタイプ 取付角寸法42mm、60mm

■仕様

品名	位置決め機能内蔵	AZ46A□D-HS50-◇	AZ46A□D-HS100-◇	AZ66A□D-HS50-◇	AZ66A□D-HS100-◇
	パルス列入力	AZ46A□-HS50-◇	AZ46A□-HS100-◇	AZ66A□-HS50-◇	AZ66A□-HS100-◇
励磁最大静止トルク	N·m	3.5	5	7	10
ローター慣性モーメント	J: kg·m^2	72×10^{-7}		405×10^{-7}	
減速比		50	100	50	100
分解能	1000P/R 設定時	0.0072°／パルス	0.0036°／パルス	0.0072°／パルス	0.0036°／パルス
許容トルク	N·m	3.5	5	7	10
瞬時最大トルク	N·m	8.3	11	23	36
停止時保持トルク	N·m	3.5	5	7	10
速度範囲	r/min	0～70	0～35	0～70	0～35
ロストモーション（負荷トルク）	arcmin	1.5以下（±0.16N·m）	1.5以下（±0.20N·m）	0.7以下（±0.28N·m）	0.7以下（±0.39N·m）
電源入力 電圧・周波数		単相100-120V、単相／三相200-240V −15～+6% 50/60Hz			
電源入力 入力電流 A	単相100-120V	2.7		3.8	
	単相200-240V	1.7		2.3	
	三相200-240V	1.0		1.4	
制御電源		DC24V ±5% 0.25A			

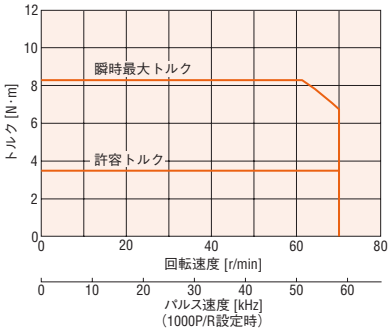
●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の-◇はありません。

ご注意

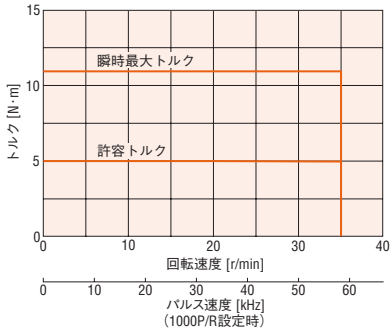
●ローター慣性モーメントは、ハーモニックギヤ部の慣性モーメントをモーター軸に換算した合計値です。

■回転速度—トルク特性（参考値）

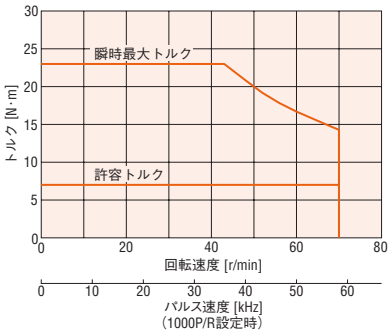
AZ46 減速比50



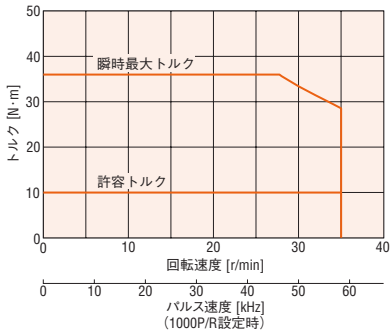
AZ46 減速比100



AZ66 減速比50



AZ66 減速比100



ご注意

●回転速度—トルク特性は、当社測定条件によるデータです。 条件が変化すると、特性が変化する場合があります。
●駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。ABZOセンサを保護するため、モーターケース温度は80℃以下でお使いください。
（UL規格取得時は、モーター部の耐熱クラスはA種のため75℃以下となります。）

■ドライバ部仕様

分類	名称		位置決め機能内蔵タイプ	パルス列入力タイプ
入出力機能	パルス列入力		–	最大入力パルス周波数： 上位コントローラがラインドライバ出力：1MHz（Duty 50%時） 上位コントローラがオープンコレクタ出力：250kHz（Duty 50%時） 負論理パルス入力（初期値）
	ダイレクト入力		入力点数：10点	入力点数：6点
	ダイレクト出力		出力点数：6点	
	RS-485通信	ネットワーク入力	16点	–
		ネットワーク出力	16点	–

■位置決め機能内蔵タイプ　RS-485通信仕様

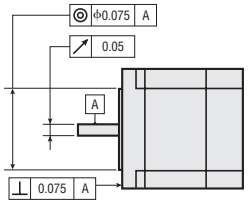
プロトコル	Modbus RTUモード
電気的特性	EIA-485準拠、ストレートケーブル ツイストペア線（TIA/EIA-568B CAT5e以上を推奨）を使用し、総延長距離を50mまでとする。
通信方式	半二重通信、調歩同期方式（データ：8ビット、ストップビット：1ビット/2ビット、パリティ：なし/偶数/奇数）
伝送速度	9600bps / 19200bps / 38400bps / 57600bps / 115200bps / 230400bpsから選択
接続形態	プログラマブルコントローラ（マスタ機器）1台に対して最大31台まで接続できます。

■一般仕様

		モーター部	ドライバ部	
			位置決め機能内蔵タイプ	パルス列入力タイプ
耐熱クラス		130（B） ［ULは105（A）で認証されています］	–	
絶縁抵抗		以下の通りにDC500Vメガーにて測定した値が100MΩ以上あります。 ・ケース―モーター巻線間 ・ケース―電磁ブレーキ巻線間*1	以下の通りにDC500Vメガーにて測定した値が100MΩ以上あります。 ・保護接地端子―電源端子間 ・エンコーダコネクター―電源端子間 ・入出力信号端子―電源端子間	
絶縁耐圧		以下の通りに1分間印加しても異常を認めません。 ・ケース―モーター巻線間　AC1.5kV　50Hzまたは60Hz ・ケース―電磁ブレーキ巻線間*1　AC1.5kV　50Hzまたは60Hz	以下の通りに1分間印加しても異常を認めません。 ・保護接地端子―電源端子間　AC1.5kV　50Hzまたは60Hz ・エンコーダコネクター―電源端子間　AC1.8kV　50Hzまたは60Hz ・入出力信号端子―電源端子間　AC1.8kV　50Hzまたは60Hz	
使用環境（動作時）	周囲温度	0～+40℃（凍結のないこと）	0～+55℃（凍結のないこと）*2	
	周囲湿度	85%以下（結露のないこと）		
	雰囲気	腐食性ガス・塵埃のないこと。水、油などが直接かからないこと。		
保護等級		IP65（取付面とコネクタ部を除く）	IP10	IP20
静止角度誤差		**AZ46**:±4分（±0.067°）	**AZ66**、**AZ69**:±3分（±0.05°）	
シャフト振れ		0.05T.I.R.（mm）*3	–	
取付インローのシャフトに対する同心度		0.075T.I.R.（mm）*3	–	
取付面のシャフトに対する直角度		0.075T.I.R.（mm）*3	–	
電源オフ状態での多回転検出範囲		±900回転（1,800回転）		

*1 電磁ブレーキ付のみ
*2 200×200mm、厚さ2mmのアルミ板相当以上の放熱板取り付け時
*3 T.I.R.（Total Indicator Reading）：基準軸心を中心にして、測定部を1回転させた場合のダイヤルゲージの読みの全量を表します。

ご注意
●モーターとドライバを接続した状態では、絶縁抵抗測定、耐圧試験を行なわないでください。
また、モーターのABZOセンサ部は、これらの試験を行なわないでください。



■許容ラジアル荷重・許容アキシアル荷重

→C-16

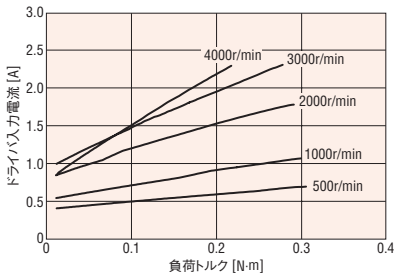
■負荷トルク―ドライバ入力電流特性

実際に運転した場合の各速度における負荷トルク―ドライバ入力電流の関係です。この特性から、複数軸でご使用になる場合に実際に必要となる電源容量を推定することができます。ギヤードタイプの場合は、モーター軸での速度とトルクに換算してご覧ください。

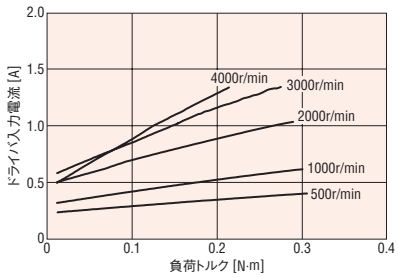
モーター軸回転速度＝ギヤ出力軸回転速度×減速比［r/min］

$$\text{モーター軸トルク} = \frac{\text{ギヤ出力軸トルク}}{\text{減速比}} \text{［N·m］}$$

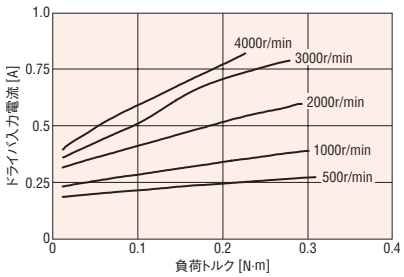
AZ46□A



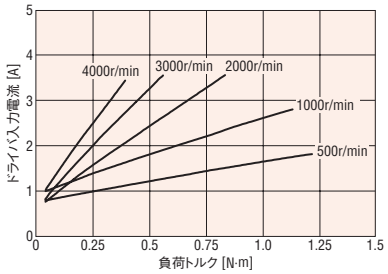
AZ46□C 単相200-240Vの場合



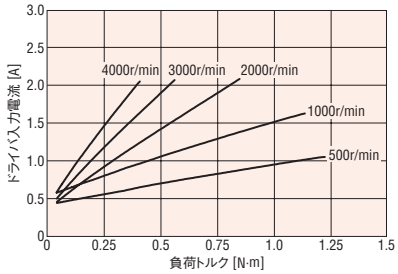
AZ46□C 三相200-240Vの場合



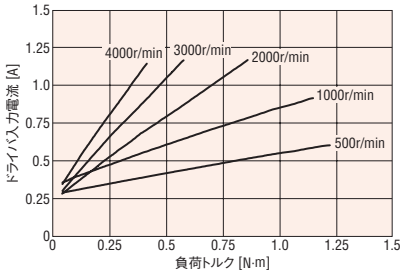
AZ66□A



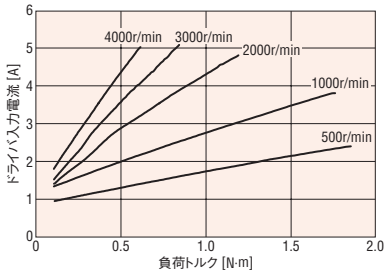
AZ66□C 単相200-240Vの場合



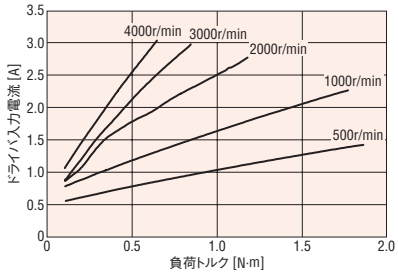
AZ66□C 三相200-240Vの場合



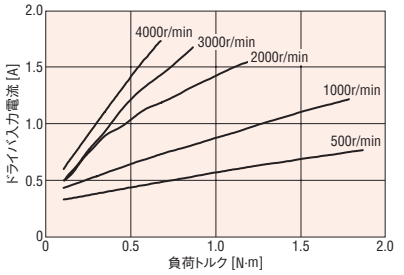
AZ69□A



AZ69□C 単相200-240Vの場合



AZ69□C 三相200-240Vの場合



掲載ページ | 特徴 C-70 | システム構成 C-76 | 価格 C-78

■外形図（単位 mm）

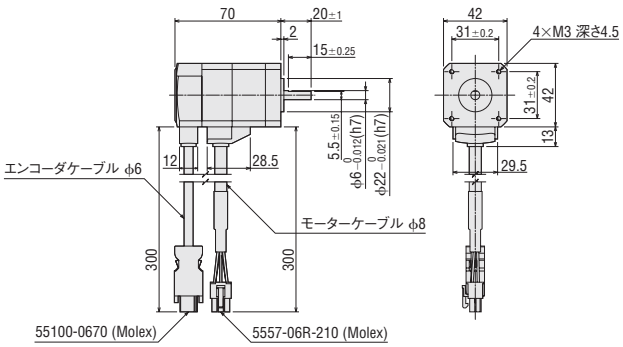
●モーター部

◇標準タイプ

取付角寸法42mm

2D & 3D CAD

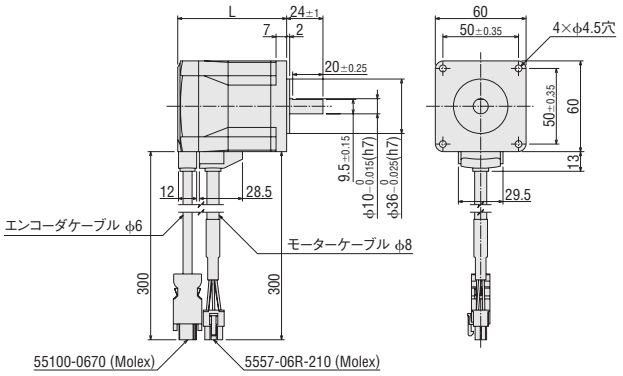
品名		モーター部 品名	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力			
AZ46A□D-◇	**AZ46A□-◇**	AZM46AC	0.44	B1092



取付角寸法60mm

2D & 3D CAD

品名		モーター部 品名	L	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力				
AZ66A□D-◇	**AZ66A□-◇**	AZM66AC	72	0.91	B1093
AZ69A□D-◇	**AZ69A□-◇**	AZM69AC	97.5	1.4	B1129

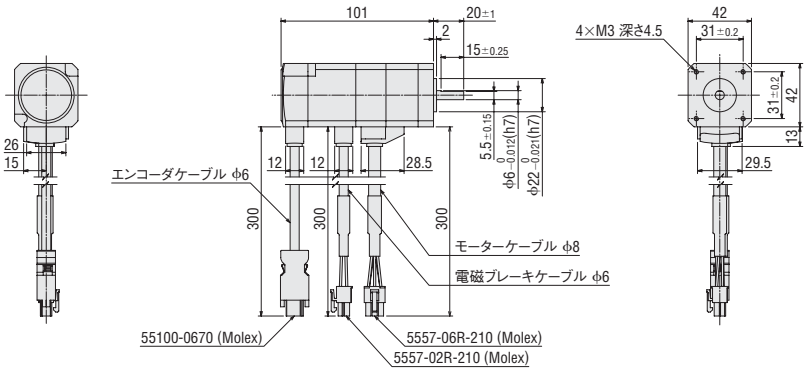


◇標準タイプ電磁ブレーキ付

取付角寸法42mm

2D & 3D CAD

品名		モーター部 品名	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力			
AZ46M□D-◇	**AZ46M□-◇**	AZM46MC	0.61	B1154



●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

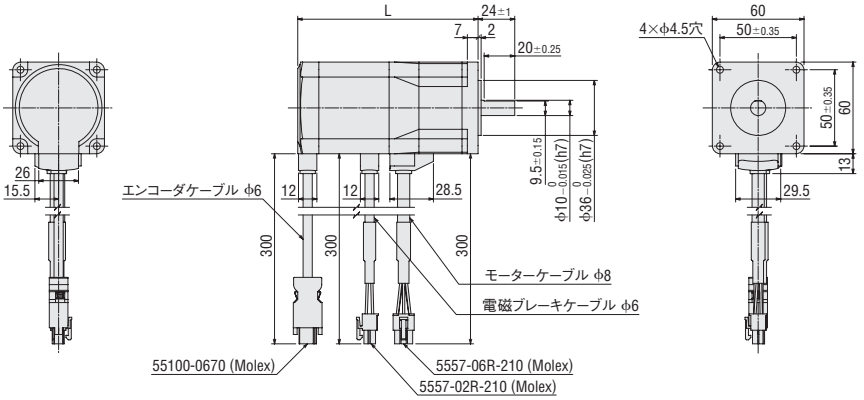
仕様・特性 C-80 | 一般仕様 C-87 | 外形図 C-89 | 接続 C-96 | 組み合わせ一覧 C-106

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

取付角寸法60mm

2D & 3D CAD

品名		モーター部 品名	L	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力				
AZ66M□D-◇	**AZ66M□-◇**	AZM66MC	118	1.3	B1155
AZ69M□D-◇	**AZ69M□-◇**	AZM69MC	143.5	1.8	B1156

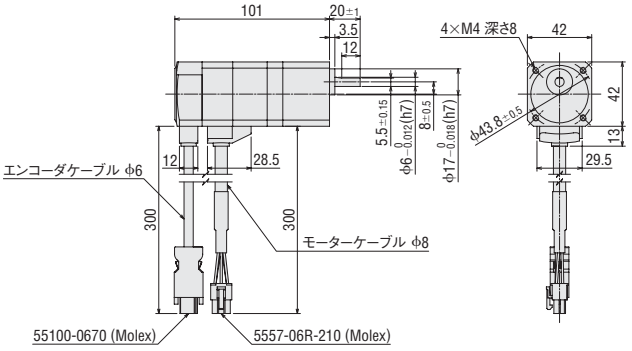


◇TSギヤードタイプ

取付角寸法42mm

2D & 3D CAD

品名		モーター部 品名	減速比	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力				
AZ46A□D-TS■-◇	**AZ46A□-TS■-◇**	AZM46AC-TS■	**3.6、7.2、10、20、30**	0.59	B1157

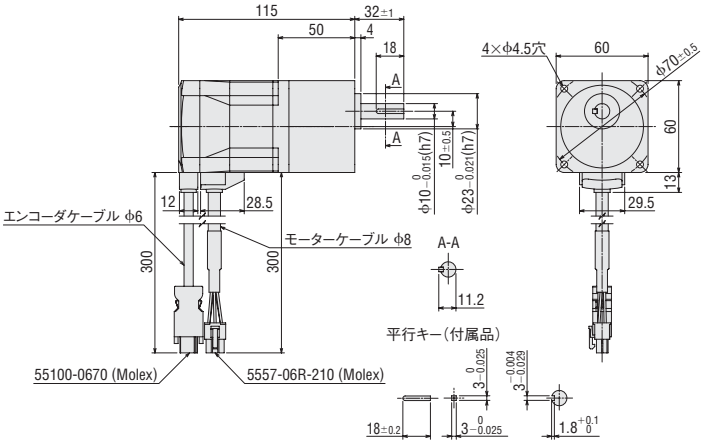


取付角寸法60mm

2D & 3D CAD

品名		モーター部 品名	減速比	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力				
AZ66A□D-TS■-◇	**AZ66A□-TS■-◇**	AZM66AC-TS■	**3.6、7.2、10、20、30**	1.3	B1158

●取付用ねじ：M4×60　P0.7（4本付属）



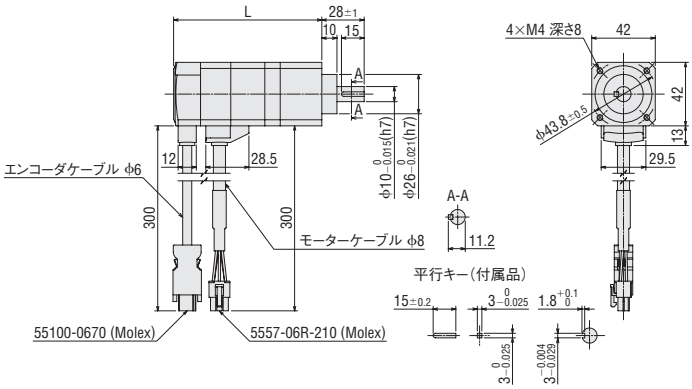
●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の■には、減速比を表す数字が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

◇PSギヤードタイプ

取付角寸法42mm

2D & 3D CAD

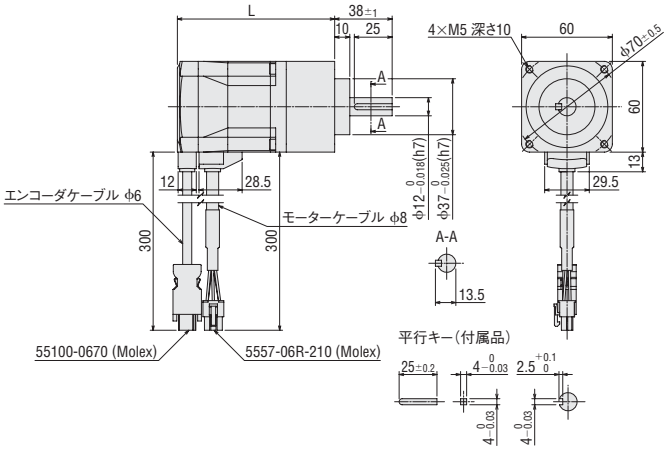
品名		モーター部 品名	減速比	L	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力					
AZ46A□D-PS■-◇	**AZ46A□-PS■-◇**	AZM46AC-PS■	**5、7.2、10**	98	0.64	B1159
			25、36、50	121.5	0.79	B1160



取付角寸法60mm

2D & 3D CAD

品名		モーター部 品名	減速比	L	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力					
AZ66A□D-PS■-◇	**AZ66A□-PS■-◇**	AZM66AC-PS■	**5、7.2、10**	104	1.3	B1161
			25、36、50	124	1.6	B1162

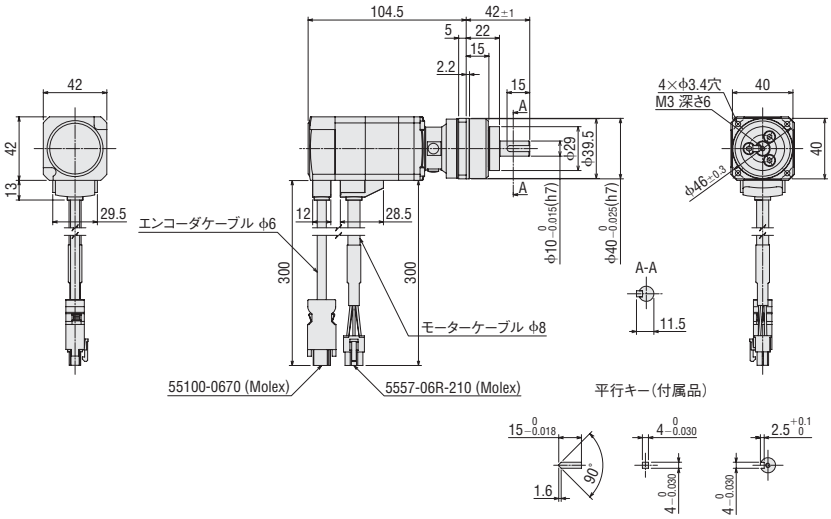


◇HPGギヤードタイプ

取付角寸法40mm　シャフト出力タイプ

2D & 3D CAD

品名		モーター部 品名	減速比	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力				
AZ46A□D-HP■-◇	**AZ46A□-HP■-◇**	AZM46AC-HP■	**5、9**	0.71	B1163



●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の■には、減速比を表す数字が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

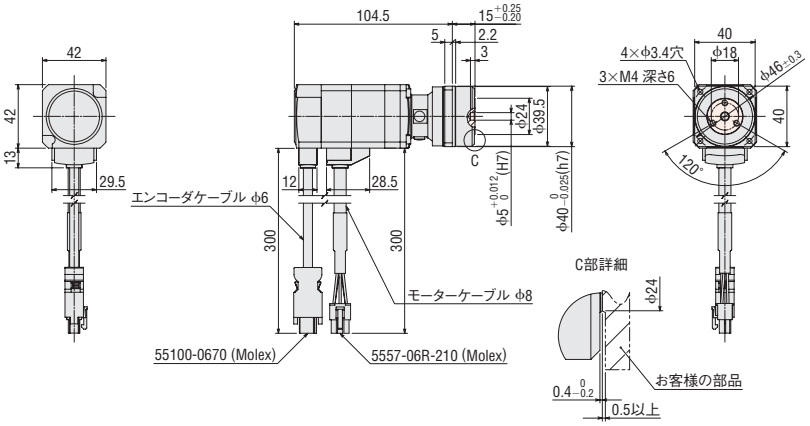
仕様・特性 C-80 | 一般仕様 C-87 | 外形図 C-89 | 接続 C-96 | 組み合わせ一覧 C-106

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

取付角寸法40mm　フランジ出力タイプ

2D & 3D CAD

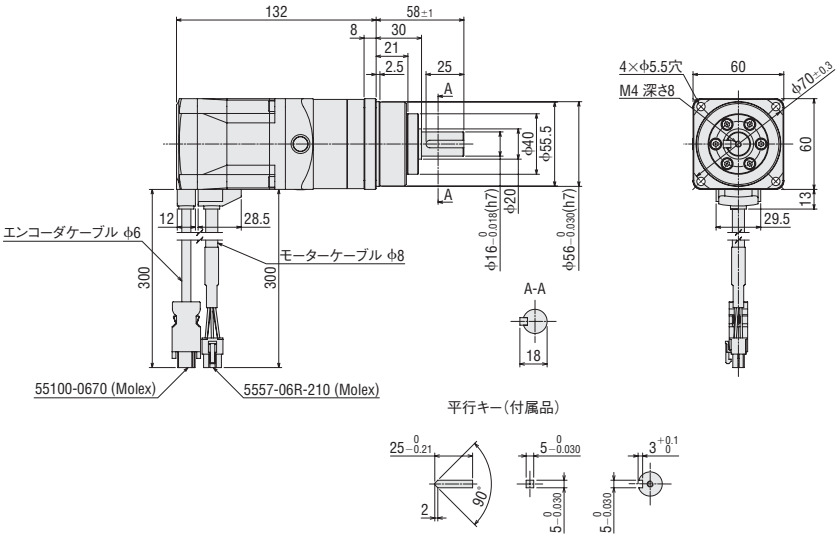
品名		モーター部 品名	減速比	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力				
AZ46A□D-HP■F-◇	**AZ46A□-HP■F-◇**	AZM46AC-HP■F	**5、9**	0.66	B1164



取付角寸法60mm　シャフト出力タイプ

2D & 3D CAD

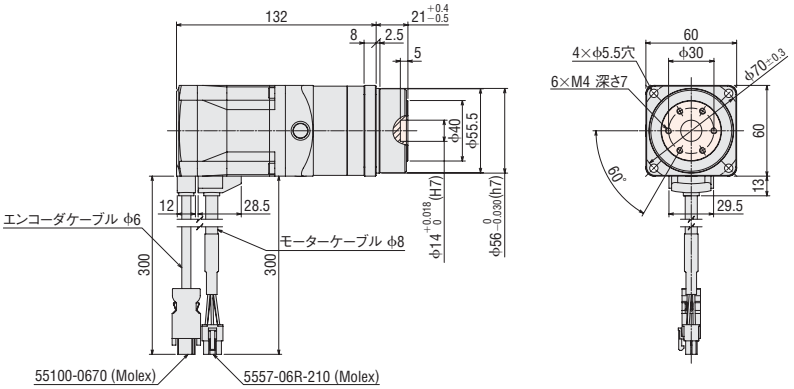
品名		モーター部 品名	減速比	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力				
AZ66A□D-HP■-◇	**AZ66A□-HP■-◇**	AZM66AC-HP■	**5、15**	1.9	B1165



取付角寸法60mm　フランジ出力タイプ

2D & 3D CAD

品名		モーター部 品名	減速比	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力				
AZ66A□D-HP■F-◇	**AZ66A□-HP■F-◇**	AZM66AC-HP■F	**5、15**	1.8	B1166



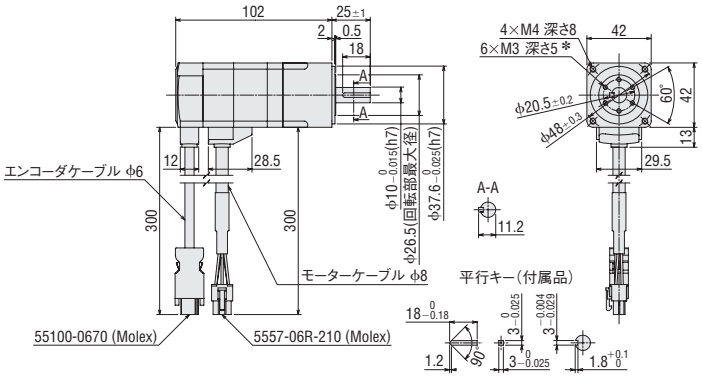
●フランジ出力タイプの □ 色部は、回転部です。
●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の■には、減速比を表す数字が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

◇ハーモニックギヤードタイプ

取付角寸法42mm

2D & 3D CAD

品名		モーター部 品名	減速比	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力				
AZ46A□D-HS□-◇	**AZ46A□-HS□-◇**	AZM46AC-HS□	**50、100**	0.65	B1167

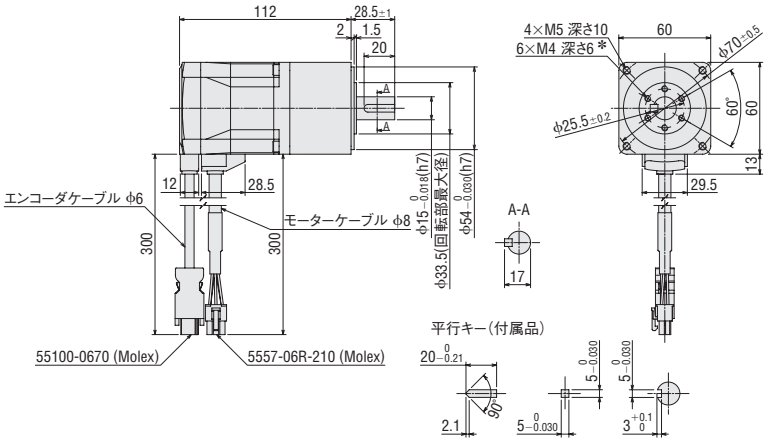


✻出力軸の位置と回転部上のねじ穴の位置関係は任意です。

取付角寸法60mm

2D & 3D CAD

品名		モーター部 品名	減速比	質量 kg	2D CAD
位置決め機能内蔵	パルス列入力				
AZ66A□D-HS□-◇	**AZ66A□-HS□-◇**	AZM66AC-HS□	**50、100**	1.4	B1168



✻出力軸の位置と回転部上のねじ穴の位置関係は任意です。

●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の■には、減速比を表す数字が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

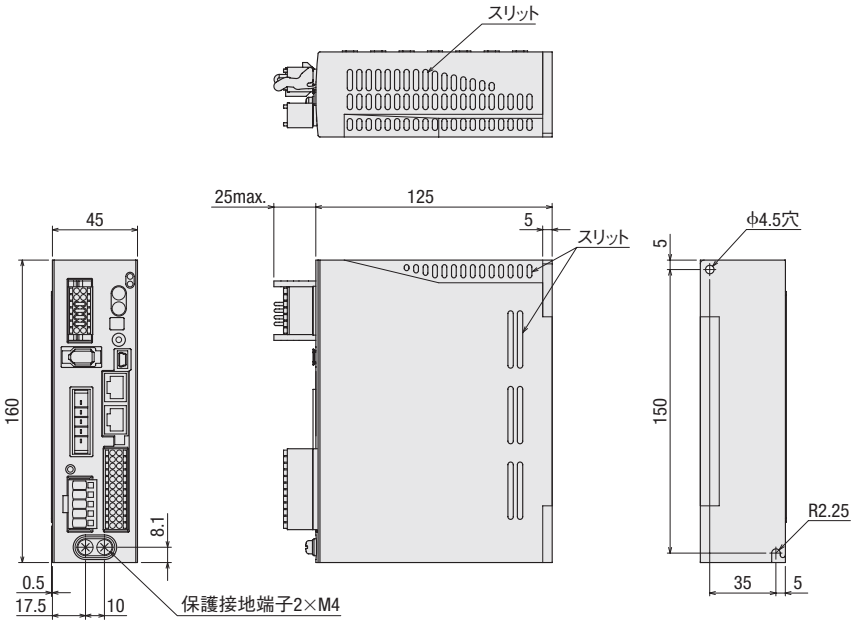
仕様・特性 C-80 | 一般仕様 C-87 | 外形図 C-89 | 接続 C-96 | 組み合わせ一覧 C-106

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

●ドライバ部

◇位置決め機能内蔵タイプ

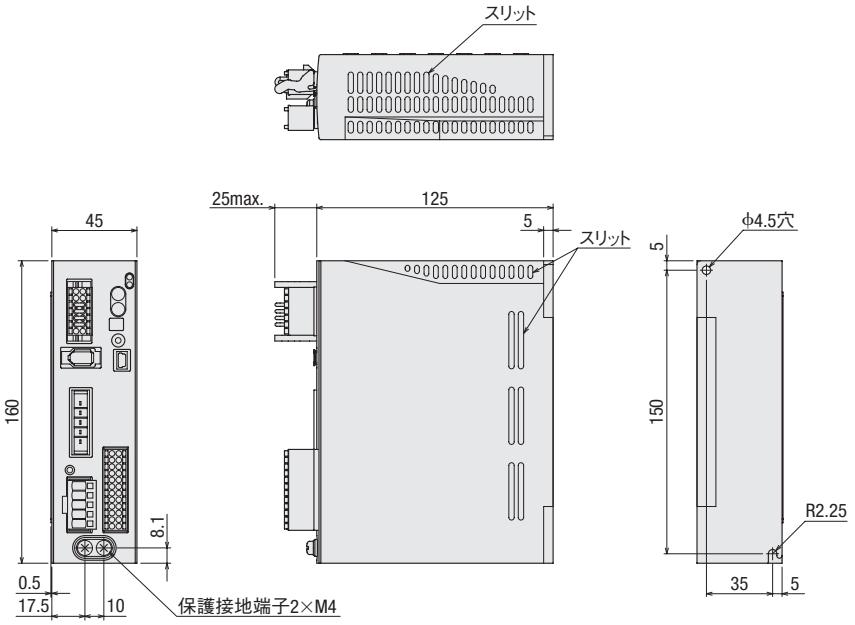
ドライバ部 品名：AZD-AD、AZD-CD
質量：0.65kg
2D CAD B1095　3D CAD



●付属品
主電源・回生抵抗用コネクタ（CN4）
　コネクタ：05JFAT-SAXGDK-H5.0
　（日本圧着端子製造株式会社）
入出力信号用コネクタ（CN5）
　コネクタ：DFMC1,5/12-ST-3,5
　（フエニックス・コンタクト株式会社）
DC24V電源入力・電磁ブレーキ接続・回生抵抗サーマル入力・動力遮断信号入出力用コネクタ（CN1）
　コネクタ：DFMC1,5/7-ST-3,5-LR
　（フエニックス・コンタクト株式会社）
コネクタ結線レバー：J-FAT-0T
　（日本圧着端子製造株式会社）

◇パルス列入力タイプ

ドライバ部 品名：AZD-A、AZD-C
質量：0.65kg
2D CAD B1097　3D CAD



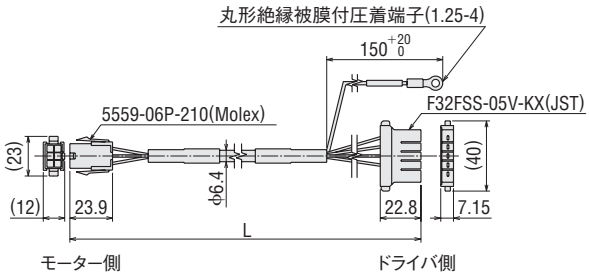
●付属品
主電源・回生抵抗用コネクタ（CN4）
　コネクタ：05JFAT-SAXGDK-H5.0
　（日本圧着端子製造株式会社）
入出力信号用コネクタ（CN5）
　コネクタ：DFMC1,5/12-ST-3,5
　（フエニックス・コンタクト株式会社）
DC24V電源入力・電磁ブレーキ接続・回生抵抗サーマル入力・動力遮断信号入出力用コネクタ（CN1）
　コネクタ：DFMC1,5/7-ST-3,5-LR
　（フエニックス・コンタクト株式会社）
コネクタ結線レバー：J-FAT-0T
　（日本圧着端子製造株式会社）

●モーター用ケーブル（付属品）、エンコーダ用ケーブル（付属品）、電磁ブレーキ用ケーブル（付属品）

●接続ケーブルが付属している製品のみ

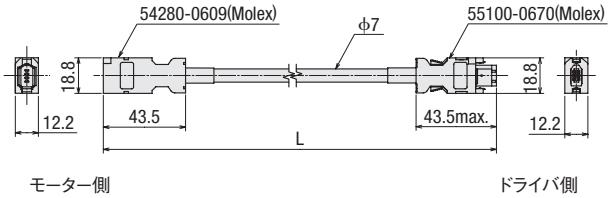
◇モーター用ケーブル

ケーブル種類	長さL（m）
モーター用ケーブル1m	1
モーター用ケーブル2m	2
モーター用ケーブル3m	3



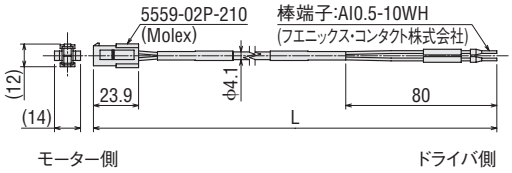
◇エンコーダ用ケーブル

ケーブル種類	長さL（m）
エンコーダ用ケーブル1m	1
エンコーダ用ケーブル2m	2
エンコーダ用ケーブル3m	3



◇電磁ブレーキ用ケーブル（電磁ブレーキ付のみ）

ケーブル種類	長さL（m）
電磁ブレーキ用ケーブル1m	1
電磁ブレーキ用ケーブル2m	2
電磁ブレーキ用ケーブル3m	3

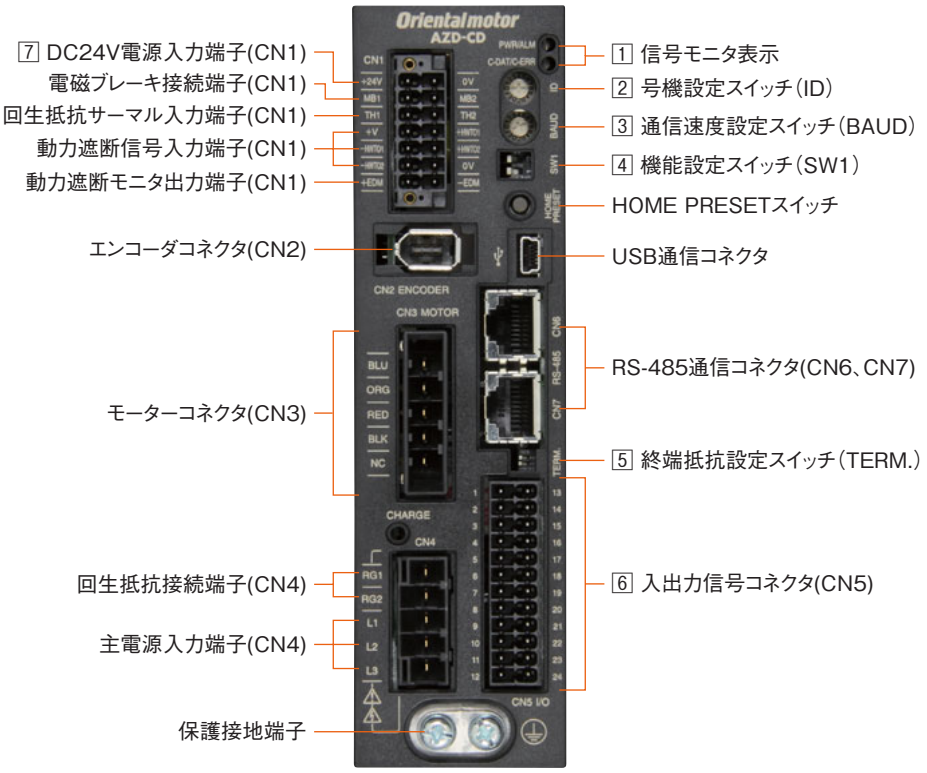


ご注意

●モーターから出ているモーターケーブルおよび電磁ブレーキケーブルは、ドライバに直接接続できません。 ドライバに接続する場合は、オプション（別売）の接続ケーブルまたは製品に付属している接続ケーブル（接続ケーブルが付属している製品の場合）をお使いください。

■接続と運転（位置決め機能内蔵タイプ）

●ドライバ各部の名称と機能



1 信号モニタ表示

◇LED表示

表示	色	機能	点灯条件
PWR	緑	電源表示	DC24V電源が入力されているとき
ALM	赤	アラーム表示	保護機能がはたらいたとき（点滅）
C-DAT	緑	通信表示	通信データを受信、送信しているとき
C-ERR	赤	通信異常表示	通信データが異常のとき

2 号機設定スイッチ

表示	機能
ID	RS-485通信でご使用の場合に設定します。 号機番号を設定します（出荷時設定:0）。

3 通信速度設定スイッチ

表示	機能
BAUD	RS-485通信でご使用の場合に設定します。 通信速度を設定します（出荷時設定:7）。

4 機能設定スイッチ

表示	No.	機能
SW1	1	号機設定スイッチ（ID）と併用して、号機番号を設定します（出荷時設定:OFF）。
	2	RS-485通信のプロトコルを設定します（出荷時設定:OFF）。

◇RS-485通信速度の設定

No.	通信速度（bps）
0	9600
1	19200
2	38400
3	57600
4	115200
5	230400
6	使用しません
7	ネットワークコンバータ
8~F	使用しません

掲載ページ | 特徴 C-70 | システム構成 C-76 | 価格 C-78

5 終端抵抗設定スイッチ

表示	No.	機能
TERM.	1	RS-485通信の終端抵抗（120Ω）を設定します（出荷時設定:OFF）。
	2	OFF:終端抵抗なし、ON:終端抵抗あり

●No.1とNo.2はどちらも同じ設定にしてください。

6 入出力信号コネクタ（CN5）

表示	ピン番号	信号名	内容	
CN5	1	IN0	START	位置決め運転を開始する信号です。
	2	IN2	M1	M0、M1、M2の3つのビットを使って、運転データNo.を選択します。
	3	IN4	ZHOME	HOME PRESETスイッチで設定した原点に移動します。
	4	IN6	STOP	モーターを停止させます。
	5	IN-COM［0-7］*1	IN0～IN7入力コモン	
	6	IN8	FW-JOG	JOG運転を開始します。
	7	OUT0	HOME-END	原点が確定したとき、高速原点復帰運転が完了したとき出力します。
	8	OUT2	PLS-RDY	使用しません。
	9	OUT4	MOVE	モーターの動作中に出力します。
	10	OUT-COM*1	出力コモン	
	11	＋ASG	A相パルス出力＋	
	12	＋BSG	B相パルス出力＋	
	13	IN1	M0	M0、M1、M2の3つのビットを使って、運転データNo.を選択します。
	14	IN3	M2	M0、M1、M2の3つのビットを使って、運転データNo.を選択します。
	15	IN5	FREE	モーターを無励磁にします。
	16	IN7	ALM-RST	アラームをリセットします。
	17	IN-COM［8-9］*1	IN8、IN9入力コモン	
	18	IN9	RV-JOG	JOG運転を開始します。
	19	OUT1	IN-POS	モーターの運転が終了すると出力します。
	20	OUT3	READY	ドライバの運転準備が完了したとき出力します。
	21	OUT5	ALM-B	ドライバのアラーム状態を出力します（ノーマルクローズ）。
	22	GND*1	グランド	
	23	－ASG	A相パルス出力－	
	24	－BSG	B相パルス出力－	

●パラメータによって割り付ける機能を設定します。 上記は初期値です。 詳細は機能編をご覧ください。
*1 初期値の設定は変更できません。

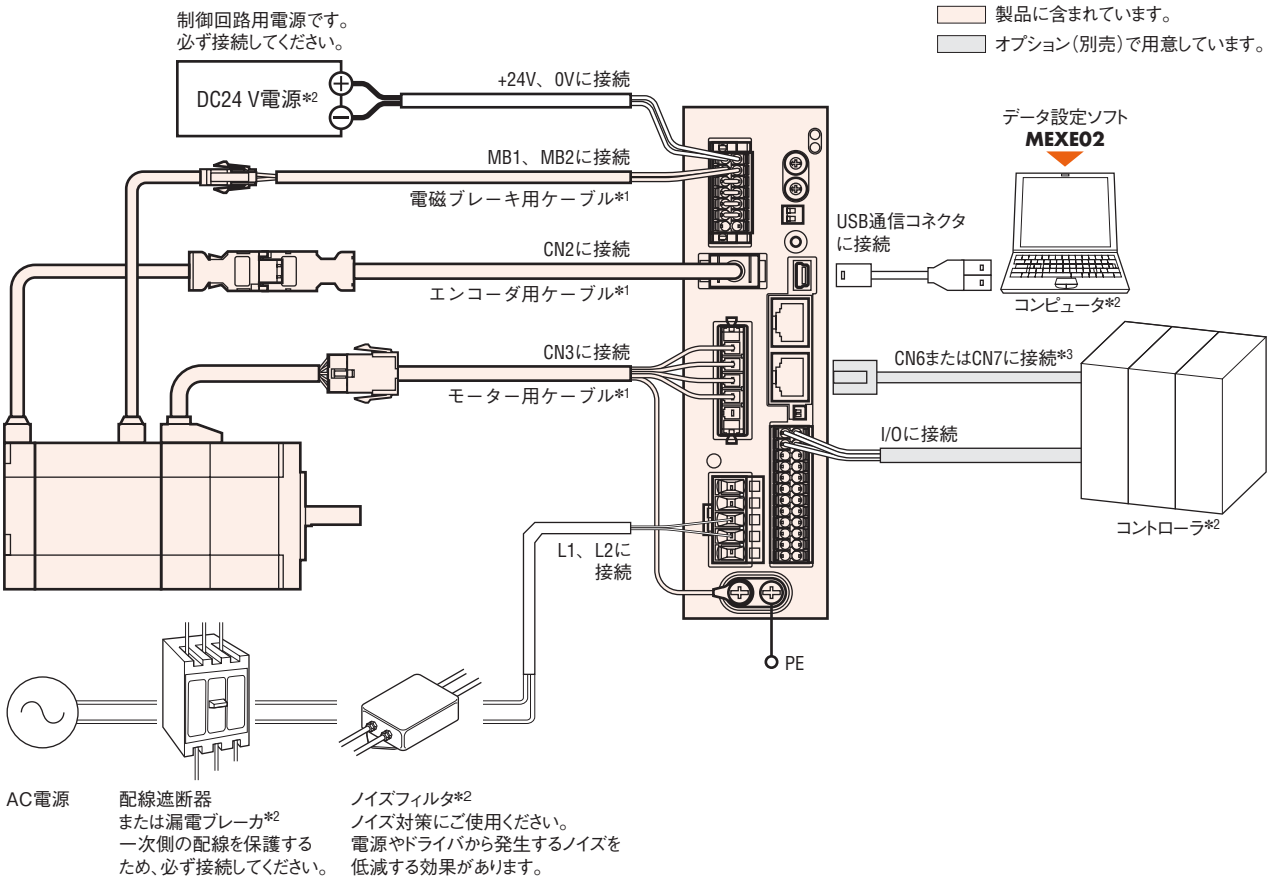
7 DC24V電源入力端子/電磁ブレーキ接続端子/回生抵抗サーマル入力端子/動力遮断信号入力端子/動力遮断モニタ出力端子（CN1）

表示	入出力	端子名	内容
＋24V	入力	DC24V電源入力端子＋	ドライバの制御回路用電源です。 必ず接続してください。
0V		DC24V電源入力端子－	
MB1	出力	電磁ブレーキ接続端子－	電磁ブレーキ付モーターの電磁ブレーキ用ケーブル線を接続します。
MB2		電磁ブレーキ接続端子＋	
TH1	入力	回生抵抗サーマル入力端子	オプション（別売）の回生抵抗（**RGB100**）を接続します。 回生抵抗を接続しないときは、端子間を短絡させてください。
TH2		回生抵抗サーマル入力端子	
＋HWTO1	入力	動力遮断信号入力端子1＋	スイッチや上位コントローラーを接続します。 HWTO1入力またはHWTO2入力のどちらかがOFFになると、CPUを介さずにハードウェアで直接モーターの電力供給を遮断し、モーターを停止させます。
－HWTO1		動力遮断信号入力端子1－	
＋HWTO2		動力遮断信号入力端子2＋	
－HWTO2		動力遮断信号入力端子2－	
＋EDM	出力	動力遮断モニタ出力端子＋	上位コントローラを接続します。 HWTO1入力とHWTO2入力の両方がOFFになると、END出力がONになります。
－EDM		動力遮断モニタ出力端子－	

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

●接続図

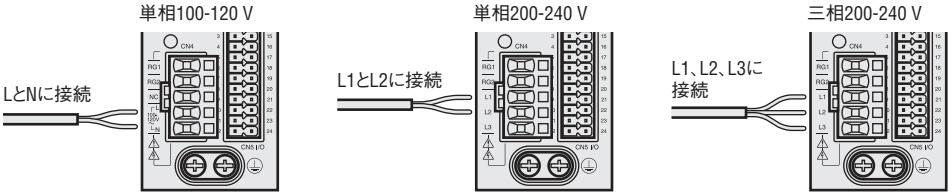
◇周辺機器との接続



*1 モーターとドライバ間を接続するケーブル（1m、2m、3m）を付属している製品と、付属していない製品をご用意しています。
3mより長いケーブル、または可動ケーブルはオプション（別売）からお選びください。
モーターとドライバ間の配線距離は20m以下にしてください。
*2 お客様にてご用意ください。
*3 RS-485通信で制御する場合に、コントローラに接続してください。

◇主電源の接続

電源仕様によって、接続方法が異なります。



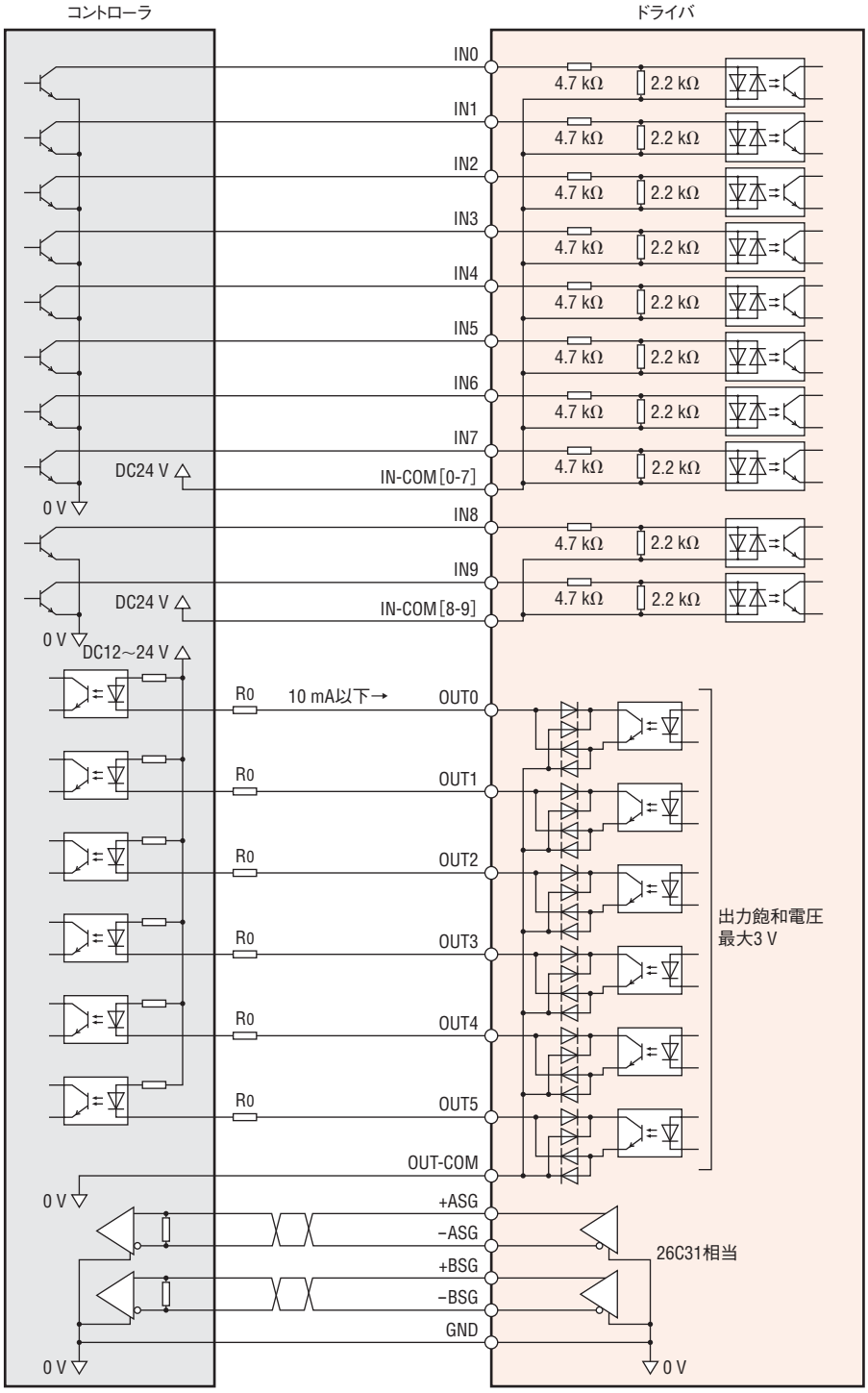
◇USBケーブルの接続

データ設定ソフト**MEXE02**をインストールしたコンピュータとドライバをUSBケーブルで接続します。
次の仕様のUSBケーブルをご使用ください。

仕様	USB2.0（フルスピード）
ケーブル	長さ:3m以下
	形状:A-mini-B

◇上位コントローラとの接続

●電流シンク出力回路との接続図



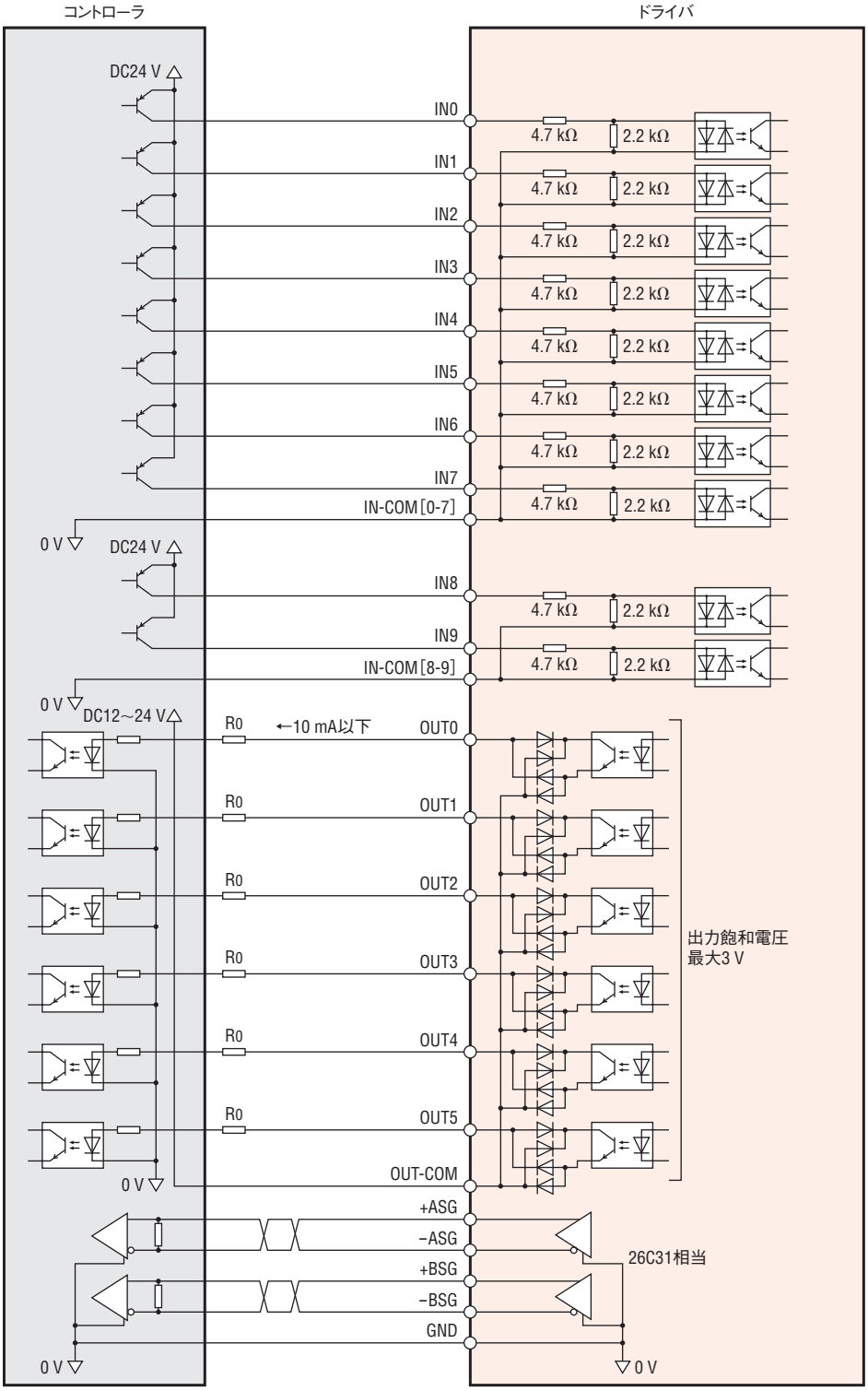
ご注意

- 入力信号はDC24Vでお使いください。
- 出力信号はDC12~24V 10mA以下でお使いください。 電流値が10mAを超えるときは、外部抵抗R_0を接続して、10mA以下にしてください。
- 信号ラインはパワーライン（電源ライン、モーターライン）から200mm以上離して配線してください。
  また、信号ラインをパワーラインと同一の配管内に通したり、一緒に結束しないでください。
- 配線・配置によりモーターケーブルや電源ケーブルから発生するノイズが問題になる場合は、シールドするかフェライトコアを使用してください。

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

◇上位コントローラとの接続

•電流ソース出力回路との接続図



ご注意

●入力信号はDC24Vでお使いください。

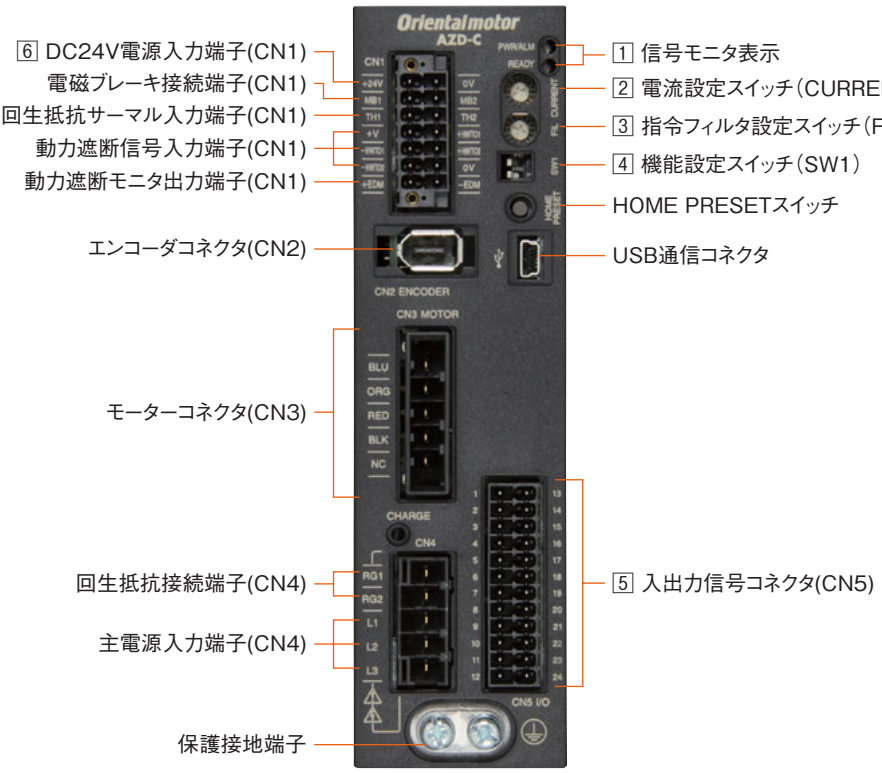
●出力信号はDC12～24V 10mA以下でお使いください。電流値が10mAを超えるときは、外部抵抗R_0を接続して、10mA以下にしてください。

●信号ラインはパワーライン（電源ライン、モーターライン）から200mm以上離して配線してください。
また、信号ラインをパワーラインと同一の配管内に通したり、一緒に結束しないでください。

●配線・配置によりモーターケーブルや電源ケーブルから発生するノイズが問題になる場合は、シールドするかフェライトコアを使用してください。

■接続と運転（パルス列入力タイプ）

●ドライバ各部の名称と機能



1 信号モニタ表示

◇LED表示

表示	色	機能	点灯条件
PWR	緑	電源表示	DC24V電源が入力されているとき
ALM	赤	アラーム表示	保護機能がはたらいたとき（点滅）
READY	緑	READY出力	READY出力がONのとき

2 電流設定スイッチ

表示	機能
CURRENT	運転電流と停止電流のもとになる基本電流を設定します（出荷時設定:F）。

3 指令フィルタ設定スイッチ

表示	機能
FIL	モーターの応答性を調整します（出荷時設定:1）。

4 機能設定スイッチ

表示	No.	機能
SW1	1	モーター出力軸1回転あたりの分解能を設定します（出荷時設定:OFF［1000p/r］）。
	2	パルス入力方式を、1パルス入力方式または2パルス入力方式に設定します。（出荷時設定:OFF［2パルス入力方式］）

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具

5 入出力信号コネクタ（CN5）

表示	ピン番号	信号名	内容	
CN5	1	CW＋［PLS＋］*1	CWパルス入力＋　［パルス入力＋］	
	2	CCW＋［DIR＋］*1	CCWパルス入力＋［回転方向入力＋］	
	3	IN4	ZHOME	HOME PRESETスイッチで設定した原点に移動します。
	4	IN6	STOP	モーターを停止させます。
	5	IN-COM［4-7］*1	IN4~IN7 入力コモン	
	6	IN8	FW-JOG	JOG運転を開始します。
	7	OUT0	HOME-END	原点が確定したとき、高速原点復帰運転が完了したとき出力します。
	8	OUT2	PLS-RDY	パルス入力準備が完了したら出力します。
	9	OUT4	MOVE	モーターの動作中に出力します。
	10	OUT-COM*1	出力コモン	
	11	＋ASG	A相パルス出力＋	
	12	＋BSG	B相パルス出力＋	
	13	CW－［PLS-］*1	CWパルス入力－［パルス入力－］	
	14	CCW－［DIR-］*1	CCWパルス入力－［回転方向入力－］	
	15	IN5	FREE	モーターを無励磁にします。
	16	IN7	ALM-RST	アラームをリセットします。
	17	IN-COM［8-9］*1	IN8、IN9 入力コモン	
	18	IN9	RV-JOG	JOG運転を開始します。
	19	OUT1	IN-POS	モーターの運転が終了すると出力します。
	20	OUT3	READY	ドライバの運転準備が完了したとき出力します。
	21	OUT5	ALM-B	ドライバのアラーム状態を出力します（ノーマルクローズ）。
	22	GND*1	グランド	
	23	－ASG	A相パルス出力－	
	24	－BSG	B相パルス出力－	

●パラメータによって割り付ける機能を設定します。 上記は初期値です。 詳細は機能編をご覧ください。
*1 初期値の設定は変更できません。

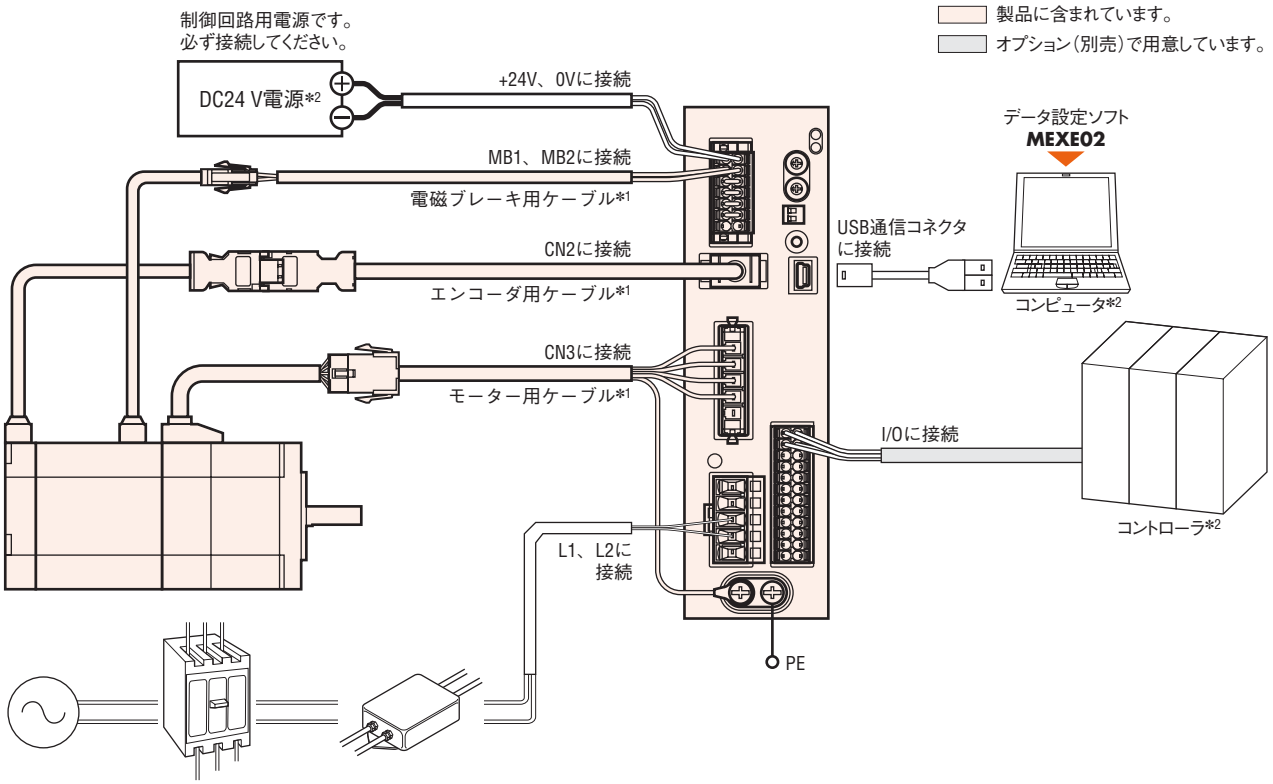
6 DC24V電源入力端子/電磁ブレーキ接続端子/回生抵抗サーマル入力端子/動力遮断信号入力端子/動力遮断モニタ出力端子（CN1）

表示	入出力	端子名	内容
＋24V	入力	DC24V電源入力端子＋	ドライバの制御回路用電源です。 必ず接続してください。
0V		DC24V電源入力端子－	
MB1	出力	電磁ブレーキ接続端子－	電磁ブレーキ付モーターの電磁ブレーキ用ケーブルを接続します。
MB2		電磁ブレーキ接続端子＋	
TH1	入力	回生抵抗サーマル入力端子	オプション（別売）の回生抵抗（**RGB100**）を接続します。 回生抵抗を接続しないときは、端子間を短絡させてください。
TH2		回生抵抗サーマル入力端子	
＋HWTO1	入力	動力遮断信号入力端子1＋	スイッチや上位コントローラーを接続します。 HWTO1入力またはHWTO2入力のどちらかがOFFになると、CPUを介さずにハードウェアで直接モーターの電力供給を遮断し、モーターを停止させます。
－HWTO1		動力遮断信号入力端子1－	
＋HWTO2		動力遮断信号入力端子2＋	
－HWTO2		動力遮断信号入力端子2－	
＋EDM	出力	動力遮断モニタ出力端子＋	上位コントローラを接続します。 HWTO1入力とHWTO2入力の両方がOFFになると、END出力がONになります。
－EDM		動力遮断モニタ出力端子－	

掲載ページ | 特徴 C-70 | システム構成 C-76 | 価格 C-78

●接続図

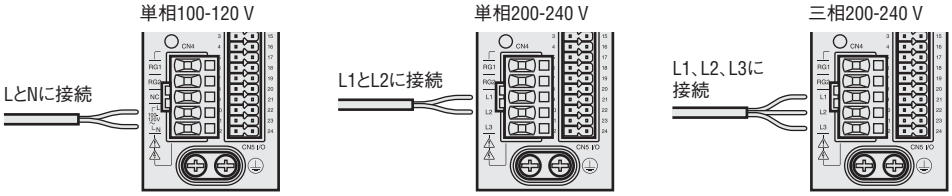
◇周辺機器との接続



*1 モーターとドライバ間を接続するケーブル(1m、2m、3m)を付属している製品と、付属していない製品をご用意しています。
3mより長いケーブル、または可動ケーブルはオプション(別売)からお選びください。
モーターとドライバ間の配線距離は20m以下にしてください。
*2 お客様にてご用意ください。

◇主電源の接続

電源仕様によって、接続方法が異なります。



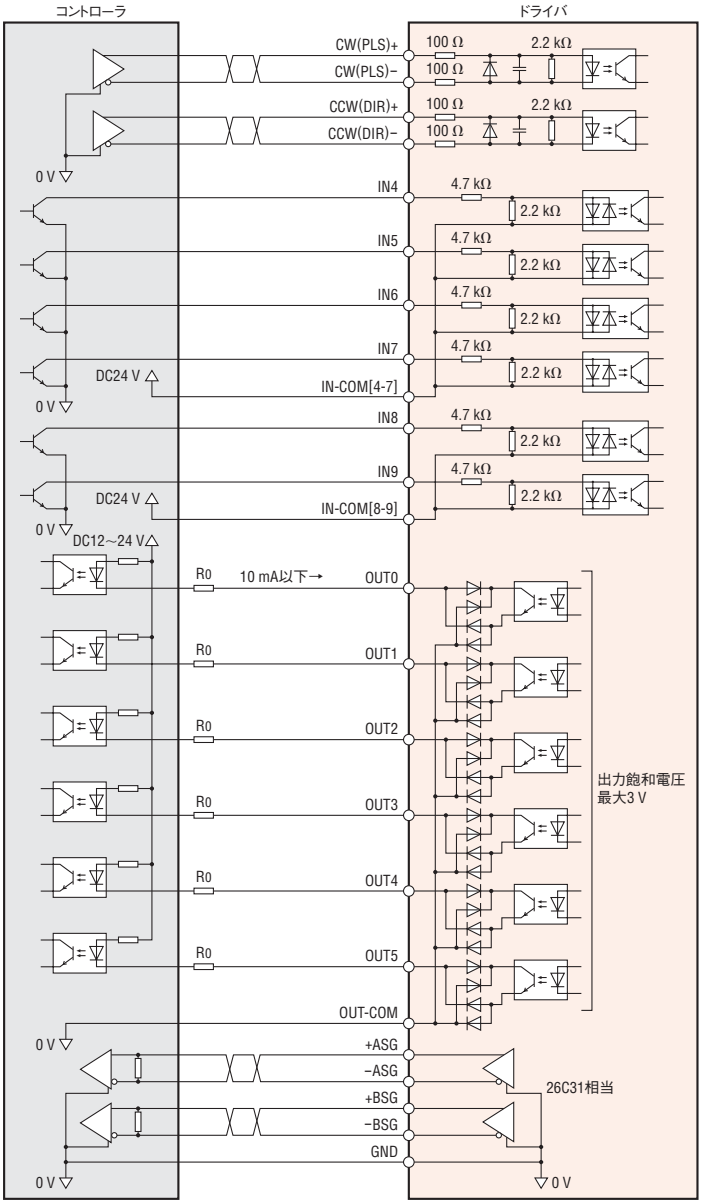
◇USBケーブルの接続

データ設定ソフト**MEXE02**をインストールしたコンピュータとドライバをUSBケーブルで接続します。
次の仕様のUSBケーブルをご使用ください。

仕様	USB2.0(フルスピード)
ケーブル	長さ:3m以下
	形状:A-mini-B

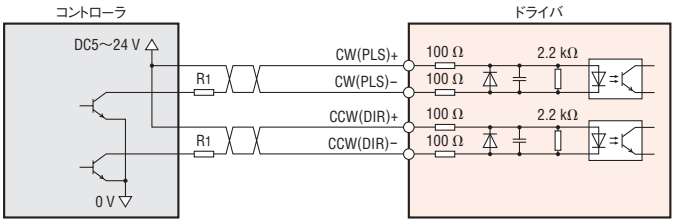
◇上位コントローラとの接続
•電流シンク出力回路との接続図

パルス入力がラインドライバの場合



ご注意
- 入力信号はDC24Vでお使いください。
- 出力信号はDC12～24V 10mA以下でお使いください。 電流値が10mAを超えるときは、外部抵抗R_0を接続して、10mA以下にしてください。
- 信号ラインはパワーライン（電源ライン、モーターライン）から200mm以上離して配線してください。
  また、信号ラインをパワーラインと同一の配管内に通したり、一緒に結束しないでください。
- 配線・配置によりモーターケーブルや電源ケーブルから発生するノイズが問題になる場合は、シールドするかフェライトコアを使用してください。

パルス入力がオープンコレクタの場合

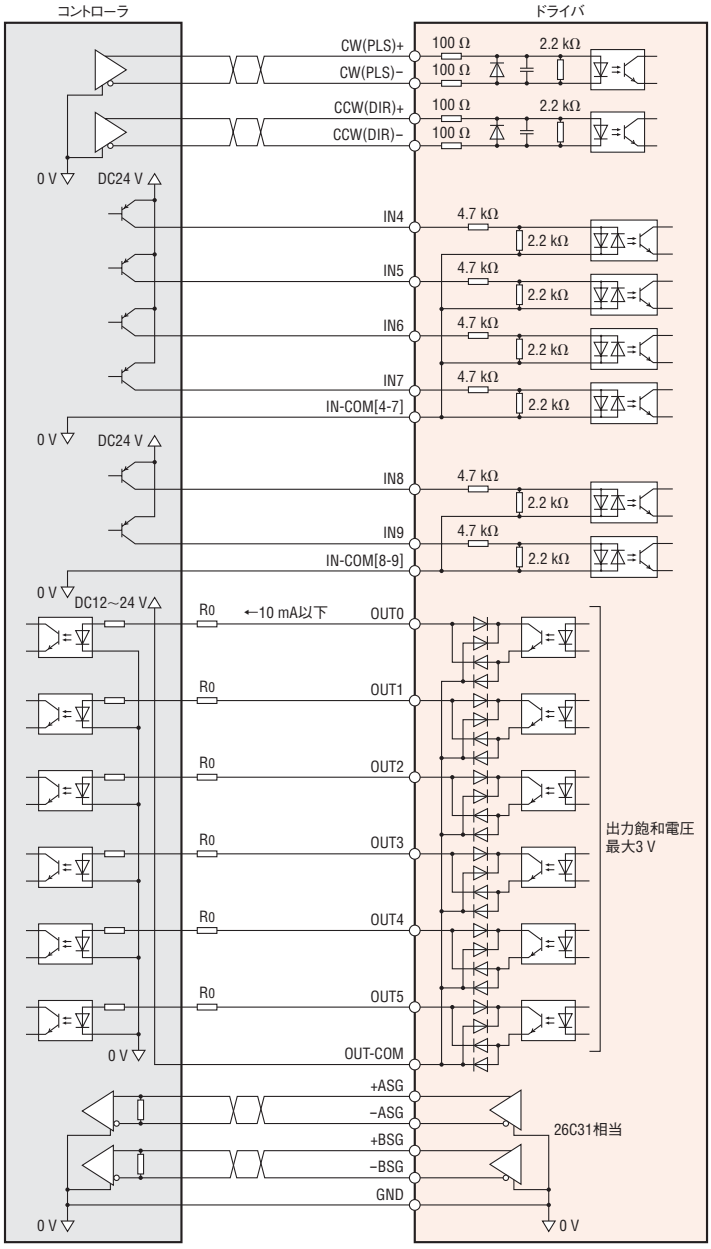


ご注意
- CW（PLS）入力、CCW（DIR）入力は、DC5～24Vでお使いください。DC5Vを超える電圧を加える場合は、外部抵抗 R_1 を接続して、入力電流が7～20mAになるように調整してください。

掲載ページ | 特徴 C-70 | システム構成 C-76 | 価格 C-78

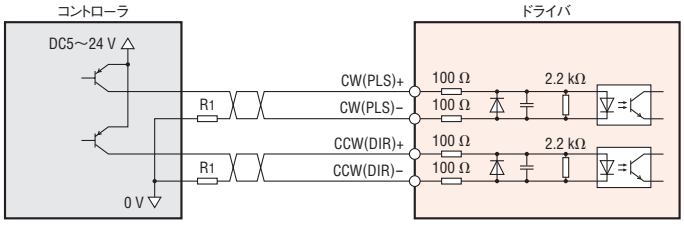
◇上位コントローラとの接続
•電流ソース出力回路との接続図

パルス入力がラインドライバの場合



ご注意
- 入力信号はDC24Vでお使いください。
- 出力信号はDC12～24V 10mA以下でお使いください。電流値が10mAを超えるときは、外部抵抗R_0を接続して、10mA以下にしてください。
- 信号ラインはパワーライン（電源ライン、モーターライン）から200mm以上離して配線してください。
  また、信号ラインをパワーラインと同一の配管内に通したり、一緒に結束しないでください。
- 配線・配置によりモーターケーブルや電源ケーブルから発生するノイズが問題になる場合は、シールドするかフェライトコアを使用してください。

パルス入力がオープンコレクタの場合



ご注意
- CW（PLS）入力、CCW（DIR）入力は、DC5～24Vでお使いください。DC5Vを超える電圧を加える場合は、外部抵抗 R_1 を接続して、入力電流が7～20mAになるように調整してください。

■モーター／ドライバ組み合わせ一覧

ユニットを構成するモーターおよびドライバの品名は次のようになっています。

●位置決め機能内蔵タイプ

タイプ名	品名	モーター部 品名	ドライバ部 品名
標準タイプ	**AZ46A□D-◇**	AZM46AC	AZD-□D
	AZ66A□D-◇	AZM66AC	
	AZ69A□D-◇	AZM69AC	
標準タイプ 電磁ブレーキ付	**AZ46M□D-◇**	AZM46MC	
	AZ66M□D-◇	AZM66MC	
	AZ69M□D-◇	AZM69MC	
TSギヤードタイプ	**AZ46A□D-TS■-◇**	AZM46AC-TS■	
	AZ66A□D-TS■-◇	AZM66AC-TS■	
PSギヤードタイプ	**AZ46A□D-PS■-◇**	AZM46AC-PS■	
	AZ66A□D-PS■-◇	AZM66AC-PS■	
HPGギヤードタイプ	**AZ46A□D-HP■-◇**	AZM46AC-HP■	
	AZ46A□D-HP■F-◇	AZM46AC-HP■F	
	AZ66A□D-HP■-◇	AZM66AC-HP■	
	AZ66A□D-HP■F-◇	AZM66AC-HP■F	
ハーモニックギヤードタイプ	**AZ46A□D-HS■-◇**	AZM46AC-HS■	
	AZ66A□D-HS■-◇	AZM66AC-HS■	

●パルス列入力タイプ

タイプ名	品名	モーター部 品名	ドライバ部 品名
標準タイプ	**AZ46A□-◇**	AZM46AC	AZD-□
	AZ66A□-◇	AZM66AC	
	AZ69A□-◇	AZM69AC	
標準タイプ 電磁ブレーキ付	**AZ46M□-◇**	AZM46MC	
	AZ66M□-◇	AZM66MC	
	AZ69M□-◇	AZM69MC	
TSギヤードタイプ	**AZ46A□-TS■-◇**	AZM46AC-TS■	
	AZ66A□-TS■-◇	AZM66AC-TS■	
PSギヤードタイプ	**AZ46A□-PS■-◇**	AZM46AC-PS■	
	AZ66A□-PS■-◇	AZM66AC-PS■	
HPGギヤードタイプ	**AZ46A□-HP■-◇**	AZM46AC-HP■	
	AZ46A□-HP■F-◇	AZM46AC-HP■F	
	AZ66A□-HP■-◇	AZM66AC-HP■	
	AZ66A□-HP■F-◇	AZM66AC-HP■F	
ハーモニックギヤードタイプ	**AZ46A□-HS■-◇**	AZM46AC-HS■	
	AZ66A□-HS■-◇	AZM66AC-HS■	

●品名中の□には、電源入力を表す**A**（単相100-120V）または**C**（単相／三相200-240V）が入ります。
品名中の■には、減速比を表す数字が入ります。
品名中の◇には、接続ケーブルを付属する場合、長さを表す**1**（1m）、**2**（2m）、**3**（3m）のいずれかが入ります。
接続ケーブルを付属しない場合、品名中の**-**◇はありません。

掲載ページ | 特徴 C-70 | システム構成 C-76 | 価格 C-78

商品体系概要
ステッピングモーターユニット AC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 RKII
ステッピングモーターユニット DC入力
αSTEP AR
αSTEP アブソリュート AZ
5相 CRK
2相 CMK
2相・5相 CVK
5相 ドライバー体型 PKA
ステッピングモーター
2相モーター PKP/PK
5相モーター PKP
オプション
ケーブル
カップリング
取付金具